朱洪东

扫地模块与取物模块的交互界面

将pgm的地图自动展示为jpg。

扫地在界面中展示地图，扫地对两个功能设置提交表单。

取物在界面中展示地图，选择标签和开始表单。

设置配色。

目前存在的问题

难以关闭已经开启的进程

扫地页面的后端存在bug

与功能尚未结合良好

完成进度：90%

金阳

1. 完成机器人控制系统的总体框架的设计和编写。使用bootstrap框架，完成了系统的首页、运动控制页面和建图页面的编写，使得其在电脑和手机端都可以自适应。

调研了网页和ROS的通信方式，完成建图和控制功能的后端功能编写。

2. 优化了日志管理功能的前端页面，使得其更加美观

3. 对于建图和运动控制的用户交互功能进行测试。对于运动控制模块，测试其是否能够完成前后左右以及左转和右转。对于建图模块，测试其是否能够进行建图，并且能够将

地图存放到指定路径。

目前存在的问题：

运动控制模块的用户交互功能存在一些bug，后续将会对交互功能进行进一步测试，完善用系统操控机器人运动的功能。

完成进度：

100%

刘博文

本周进行的工作：  
1.调研ROS机器人的日志存储方式，寻找将日志输入到固定文件的执行方法  
2.完成UI方面日志管理部分的网页代码  
3.对代码进行现场调试，功能没有问题。  
完成进度：100%

周环宇：  
扫地模块的完善  
完成度:100%  
当前进度：  
新增扫地模式mode，绕圈型与之字型，对应不同的扫地路径。新增清扫强度等级level。新增语音控制"STOP"与"GO"，在扫地过程中可以使其停止或继续。减少遇到地图边界时的迂回时间，新增订阅/rosout的回调函数，收到log中err级别的信息时即可判断为plan failed，提前枚举下个方向。新增模块的单元测试。  
单元测试：  
test\_dfs.cpp用于专门测试扫地参数的正确性，即扫地路径规划的正确性，使用一个4x4的正方形网格图，各模式运行准确。test\_voice.cpp专门用于测试语言的控制效果。test\_pose.cpp尝试获取机器人的位置。  
目前问题：  
无明显问题

王闯

王闯  
物体抓取模块  
  新增运动模块，将物体检测与运动相结合，可以实现抓取  
  视野范围内的物体。修改了物体检测策略，减小了匹配边界对  
  物体所处空间范围的影响。根据经验值，手动增加了机械臂上升偏移量，  
  使得机械臂能够上升到物体的高度。  
  
问题  
  目前物体抓取存在机械臂上升高度不够、机械臂左偏的问题，经过分析  
  认为点云重建精度不够，导致三维空间中的高度信息误差较大，目前通过手动  
  调节上升偏移量和左移量可以使得物体可以正确抓取。  
  
下一步工作  
  计划新增标签种类，使得用户可以自主选择标签，并新增命令行控制，使得用户可以  
  通过发送指令完成控制。















