机械臂组

1.明确任务和工作流程

2.双臂约束关系（位置、速度、力）——前提

3运动学、动力学建模

4路径规划（有障碍物——主要是双臂影响）——几何路径

5轨迹规划，在4上插值速度力

6协同控制，目标误差小；

任务：

研究现状，国内国外，EI/SCI质量，逻辑性，传统/强化学习，目标不一定仅限，要有框架

研究内容：路径规划（有障碍物）、轨迹规划；协同控制，单臂到双臂

拟解决的关键科学问题：

研究现状——先看综述，边做边理解，缺点优点，吸收优点，改进缺点

先学基础，有大体认识

视觉组：进行学习进度ppt汇报

明确基础概念，研究基础卷积神经网络模型LeNet-5、Resnet、AlexNet

提出语义分割内容，以及下一步研究方向以及内容。