



深蓝学院  
shenlanxueyuan.com

# 移动机器人运动规划 学习分享



主讲人 刘武



- 理论学习建议
- 代码实践建议
- 作业完成方式建议
- 助教寄语

# 理论学习建议

- 如果对课程理解不够，多看两遍视频，下载课程ppt中的论文
- 每周尽量留出8个小时以上时间用于作业完成
- docker环境方便大家进行代码完成，不用关注环境搭建。如果以前没用过docker，自己搭环境也可
- 及时进行笔记整理，方便后期查阅和复习
- 关注微信群中问题，也可进行解答，你会发现群中有很多隐藏大佬

- 课程代码提供大部分逻辑，通过补全、调通课程提供的例程，理解课上的理论知识
- 时间充裕的同学，尽可能对代码整体框架进行阅读，加深代码理解
- 环境配置问题，代码BUG可尝试查阅资料、调试代码、打印log等独立解决（如：CSDN、Google）
- matlab不做强制要求，为了方便理解课程理论知识。作业主要通过C++完成度考核, 如能力强，双修也可

# 作业完成方式建议

---

- 可通过github或gitee进行作业提交，方便归类，也方便后期查阅（不做强制要求）
- 每次作业有两次提交机会
  - a) 第一版未交作业，成绩最高为良好
  - b) 第一版作业全部交上但有错误，迭代版仍有机会获得优秀
  - c) 代码 + 结果 + 描述！！！！

对自己负责，天道酬勤

不要因为问题简单，就不好意思问（鼓励自己解决）

学会自己解决问题

事上练

预祝大家都能得到自己想要的收获

**感谢各位聆听 !**  
Thanks for Listening

