ARC第四次 会议记录

Vector  
图像采集后添加噪声  
距离超限重新取点  
距离过小有偏差  
  
  
图像背景问题（物理遮挡）  
多株棉花区分  
算法精简  
数字精度、内存分配优化  
PPT布局 列出结论  
  
Tensor  
ROS moveit功能包  
jetson nano-＞arduino-＞PWM控制舵机  
  
  
问题汇总整理之后再提交  
带通讯线的舵机  
理线  
  
Spark  
1.卷筒 2.针缠绕  
  
  
跳出框架方案创新  
￼  
  
汇报准备  
关注赛方动态