

【第五章 复习重点】第五章 多智能体协同

1. 熟悉如何用图描述多智能体的通信连接拓扑关系，包括邻接矩阵、入度矩阵、拉普拉斯矩阵；
2. 熟悉拉普拉斯矩阵的性质，包括拉普拉斯矩阵0特征根与对应特征向量的性质；
3. 了解一致性算法的设计与收敛性分析；
4. 4通过PPT最后的练习题帮助巩固上述三个知识内容。

我负责的部分，重点包括:

- 1、光 电成像中视场、分辨率计算
- 2、三维部分目标检测识别中pointnet算法原理
- 3、主流导航方法的基本原理、特点解析
- 4、光流原理推导和Lucas- Kanade(LK) 求解算法。

航路规划：1、目标函数建立

- 2、约束条件模型
- 3、数据管理方式
- 4、优化求解算法

ros457章

传感器