

第二周日志

1. C++ 新特性

学习了原始自变量, final,override, noexcept,数值和字符串转换, lambda 表达式, using的使用, 可调用对象包装器, 绑定器等

2. PCL

学习了点云分割, RANSAC分割, 欧式聚类分割方法, 条件欧式聚类分割, 区域生长的分割, 基于颜色的区域生长分割。

3. SLAM课程

学习多传感器融合定位课程中的第二章, 第三章, 学习回环检测, 后端优化的理论, 惯导IMU误差分析, 导航结算方法和误差模型, 在编写章节课后作业中遇到理论掌握不佳, 代码编写能力较弱, 还需要继续努力。

4. SLAM 数学基础

复习了向量, 内积, 外积, 插值, 矩阵, 学习了特征值与特征向量, 概率, 矩, 最小二乘, 贝叶斯定理。

代码, 笔记, 都在提交在Github仓库

1 | <https://github.com/lcd-first/SLAM>

下周计划

1. 学习深蓝学院第四章, 第五章
2. 学习PCL 中点云配准算法
3. 继续学习C++ 新特性
4. 编写深蓝学院章节作业

