

第一周日志

1. STL

学习STL 容器使用，遍历方法，插入，删除，查找算法，并进行代码编写，学习笔记

2. PCL

学习了PCL点云库中，点云的数据的基本结构，点云库中的不同类的功能，点云滤波的方法，直通滤波，体素滤波，均匀采样滤波，统计滤波器，条件滤波器，半径滤波，投影滤波，模型滤波，高斯滤波。

3. SLAM课程

学习多传感器融合定位课程中的第一章，并在虚拟机上部署环境，学习了ICP和NDT 点云匹配的原理。

代码，笔记，都在提交在Github仓库

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

下周计划

1. 学习多传感器融合定位课程第二章
2. 学习PCL点云库中的点云分割算法
3. 继续C++ 11 的新特性