

# 第四周日志

---

## 1. C++ 多线程

---

学习多线程概念，创建线程，join 与detach 方式，this\_thread, 线程死锁。

## 2. SLAM 课程

---

学习深蓝学院课程第七章，第八章课程，学习了基于图优化的地图定位，传感器的时空标定，记录课程笔记。

## 3. 编程实战

---

本周学习编写：

- 使用PCL进行雷达消息转换
- ICP 帧间匹配
- PL-ICP 帧间匹配

## 4. 商业SLAM方案分析

---

翻译用户手册，测试手册, API 文档，分析商业SLAM具备要素。

代码，笔记，都在提交在Github仓库

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

## 下周计划

---

1. C++ 多线程编程，提升代码编写能力
2. 学习SLAM 激光里程计，栅格地图构建等，最终编写基于数据集2D 激光雷达SLAM