

1. 乾哥，第六章附加问题根据误差方程推导导航精度这里可以详细讲一下吗，怎么考虑陀螺零偏对姿态速度位置的影响，还有就是融合其他传感器的时候，比如说有个传感器速度观测精度是 1mm/s ，这个量测误差怎么放到误差方程里？
2. 第七章里是将点云匹配已知地图再去融合 GPSimu，实际工程中，自动驾驶都是基于地图的嘛？同时跑前端后端融合 imugps 这样有意义吗？
3. 课程代码和任老师在知乎上的代码有什么区别？为什么无法直接替换？
4. 根据您的经验，ros 系统有哪些缺陷呢？最近做一个项目，用到分布式系统，树莓派或者笔记本与单片机同时工作，有时候单片机会死机
5. 刚毕业 1 年的转行 SLAM 有什么建议吗？研究生是 slam 方向的，但是工作做的是图像处理方向。
6. 怎么理解下面这句话呢：imu 是惯性传感器，它测量出来的数据是相对于惯性参考系的，我们平常说的惯性参考系只有不随地球自转的地心惯性参考系 i 系吗？随地球自转的地球坐标系 e 系为什么不是惯性坐标系？陀螺仪输出的角速度不是绕它自己 body 系下的角速度吗，为什么说它输出的是 b 系相对于 i 系的角速度呢。能把这几个相关的坐标系大致帮忙缕一下吗，谢谢。这个是看了您推荐的那本惯性导航书的第 4.1 节产生的疑问。
7. 将 imu 积分得到的里程计作为激光匹配的预测位姿态来进行建图，但如果汽车刚开始停的是一个斜坡，此时 imu 的线加速度因为重力的问题导致 x 或者 y 方向有较大的一个初始值 (比如 0.3m/s^2)，此时 imu 进行积分得到的里程计作为激光匹配的预测位姿建图刚开始就很差，地图直接跑飞，想问下这样种问题解决的方法。
8. 第七章作业思路简单的提示。