

导航规划实践作业

- **作业提交：**实践作业提交应包含三个部分：*log* 文件，完整工程及代码，实验报告。
 - **log文件：**携带录制 *log* 功能版本的 *Client* 已经在提供的压缩包内，请自行解压安装，该 *Client* 包含录制和播放功能，可以在录制后自己进行播放查看是否为所要提交的文件。
 - **完整工程及代码：**要求提供任务的完整可编译工程。
 - **实验报告：**包含组员名单及基本信息，200字以内简单描述所使用的方法。
-
- **评价标准：**
 - **log文件：***log* 作为评判主体，将通过自动软件针对 *跑位时间*、*碰撞次数*、*速度（转速）连续性*、*到点精度* 等关键指标进行评判。
 - **完整代码：**代码将使用 *Stanford MOSS* 系统进行代码查重。**被认定抄袭的作业将以 0 分计入。**
-
- **任务要求**--分别在simple和hard场景下完成路径规划和速度规划两个任务，其中simple场景为静态障碍物场景，hard场景为动态障碍物场景。（要求规划蓝队零号机器人，从 (2400,1500) 运动到坐标为 (-2400,-1500) 的位置)
 - **路径规划：**通过 *debug* 信息绘制路径到 *Client* 面板，点击 *simple* 按钮进行场景重置，需要可以看到重新规划，要求每个场景进行至少5次场景重置，并均在面板看到所规划路径（将机器人放置于 (2400, 1500)，规划可以到 (-2400, -1500)的路径)
 - **轨迹规划：**通过 *cmd* 下发控制指令 (v_x, ω) ，控制机器人在两点之间往返运动5次以上。其中，单程到达目标点的判

定标准为：机器人停下的坐标与目标点之间距离小于100（10cm），否则该运动不计入有效往返次数

- **提交材料：**

- *log* 文件
 - [group_id]_task1_simple.log
 - [group_id]_task1_hard.log
 - [group_id]_task2_simple.log
 - [group_id]_task2_hard.log
- 完整工程（代码）
 - [group_id]_task1_project.zip
 - [group_id]_task2_project.zip
- 实验报告一份（要求简短清晰）