每周工作报告

2018年10月13日 刘成真

# 工作计划

经过今天的热烈深入讨论，各小组成员畅所欲言，虽然人员未全员到齐，但是此处会议令各小组成员进一步了解工作主题，细化工作任务，明确人员分工状态，落实人员责任，为实现共同的目标一起奋斗。

明确工作任务，沿着王枘的技术路线继续探索， 阅读三维重建方面的算法论文，并分析不同算法之间需要的硬件环境，落实所需成本。

阅读Hector SLAM算法学习与代码解析。

Gmapping，hector，cartogtapher三种激光SLAM算法简单对比。

开源代码的比较HectorSLAM Gmaping KartoSLAM CoreSLAM LagoSLAM。在大小仿真环境和实际环境以及cpu消耗对算法比较。KartoSLAM Gmapping HectorSLAM较优。

# 遇到问题

**下周计划**

按照工作任务继续研究算法问题。