每周工作报告

2018年10月13日 王枘

# 工作计划

* 1. 在Ubuntu16.04中搭建ROS运行环境
  2. 学习ROS，外接kniect摄像头和机器人，配置其环境

# 工作进展

* 1. 在Ubuntu16.04中成功搭建ROS运行环境，并学习ROS基本概念及用法，话题发布、节点控制等；
  2. 配置Ubuntu16.04的kniect摄像头和机器人运行环境，给予简单的命令并使其前后左右运动；

# 问题

* 1. 很多的地图构建算法，现在需要对比并确定我们研究那一套，并开始看算法对其进行改进；
  2. 希望大家都去看看我建议大家看的内容，后期对比改进我希望每个人分配一些算法，看完总结，然后我们看看如何改进；
  3. 改进结束，你们各个线程结束我们就不用再一直看这个了，毕竟大家都很忙，还有导师安排的很多任务，谢谢

# 下周计划

* 1. 自己选择一套地图构建算法，使用命令人工构建地图看是否成功；