每周工作报告

2018年10月12日 芮志清

# 工作计划

* 1. 看一下ROS中SLAM的教程
  2. 研究王枘给出的几种SLAM算法

# 工作进展

* 1. 看使用ROS来进行SLAM的教程
     1. SLAM 1: Testing ROS with the gmapping package <https://www.youtube.com/watch?v=khSrWtB0Xik>
     2. Build a map with SLAM <http://wiki.ros.org/Build%20a%20map%20with%20SLAM>
  2. 详细了解王枘报告中给出的算法
     1. HectorSLAM

论文：《A Flexible and Scalable SLAM System with Full 3D Motion Estimation》

* + 1. Gmapping
    2. LogoSLAM
    3. KartoSLAM

# 问题

# 下周计划

* 1. 搭环境测试ROS的SLAM算法