

一些思考

- SLAM 如何应用在机器人领域？必要性？可靠性？如何利用好物理接触信息？
- 传统模型的方法如何与数据驱动的学习方法结合？
- 计算机图形学CG、游戏开发与机器人开发的融合？
 - 机器人是真实世界的游戏？
- 算法模块如何被使用？API、GUI 如何设计？

入门工具

- Pinocchio: 机器人运动学、动力学建模
- CasADi: 传统方法的优化工具, 相当于学习方法的 PyTorch
- MeshCat: 可视化工具。物理量能直观表示非常重要!
- Drake: 相当于 Pinocchio+CasADi+MeshCat, 开源稳定的全能工具箱
- MuJoCo: 机器人开源仿真器
- Russ Tedrake 老师的机器人课程, 强烈推荐
 - 「Underactuated Robotics」 underactuated.csail.mit.edu
 - 「Robotic Manipulation」 manipulation.csail.mit.edu
- 不建议从 ROS、ROS 2 入门机器人 (个人观点仅供参考)