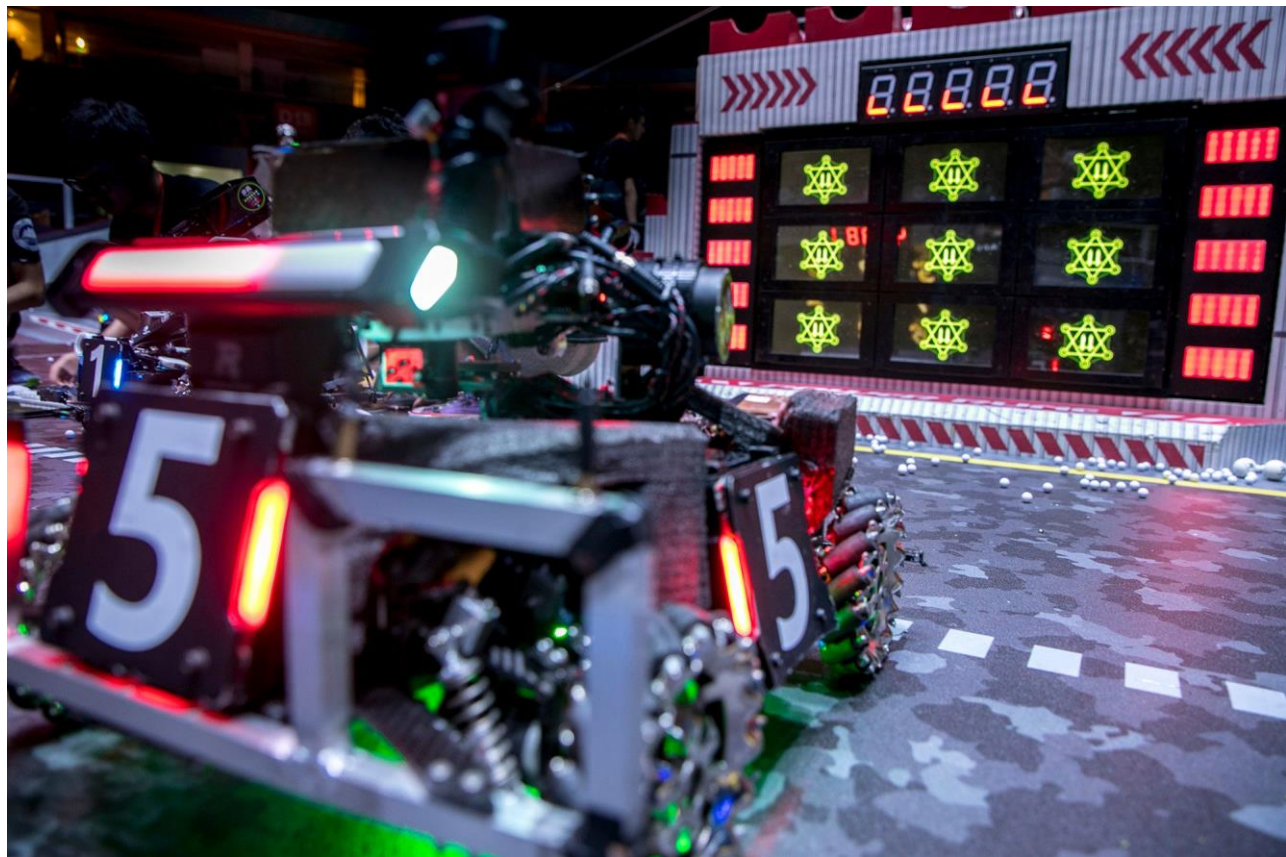


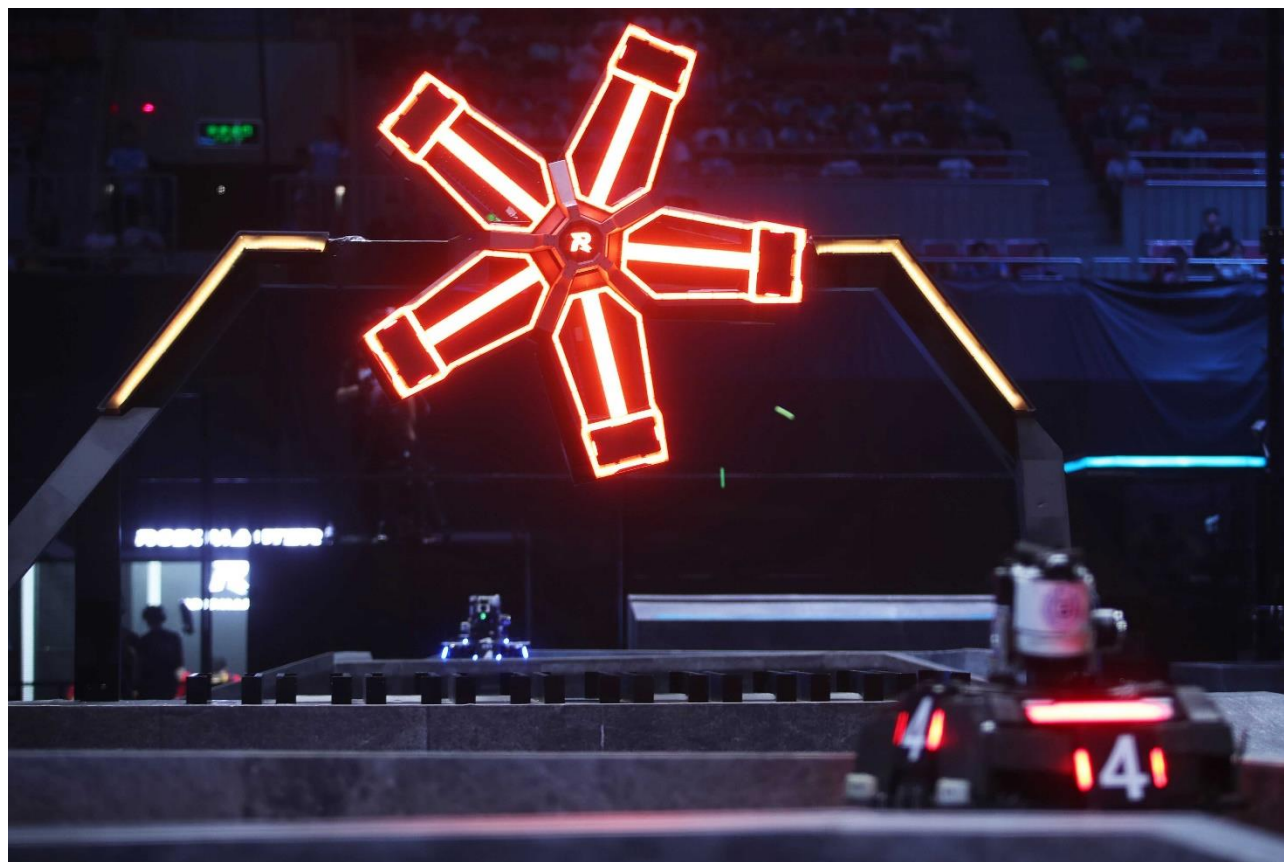
算法组主要任务

- 18年大符
- 19年大符
- 雷达站
- 辅助瞄准
- 自动步兵



算法组主要任务

- 18年大符
- 19年大符
- 雷达站
- 辅助瞄准
- 自动步兵



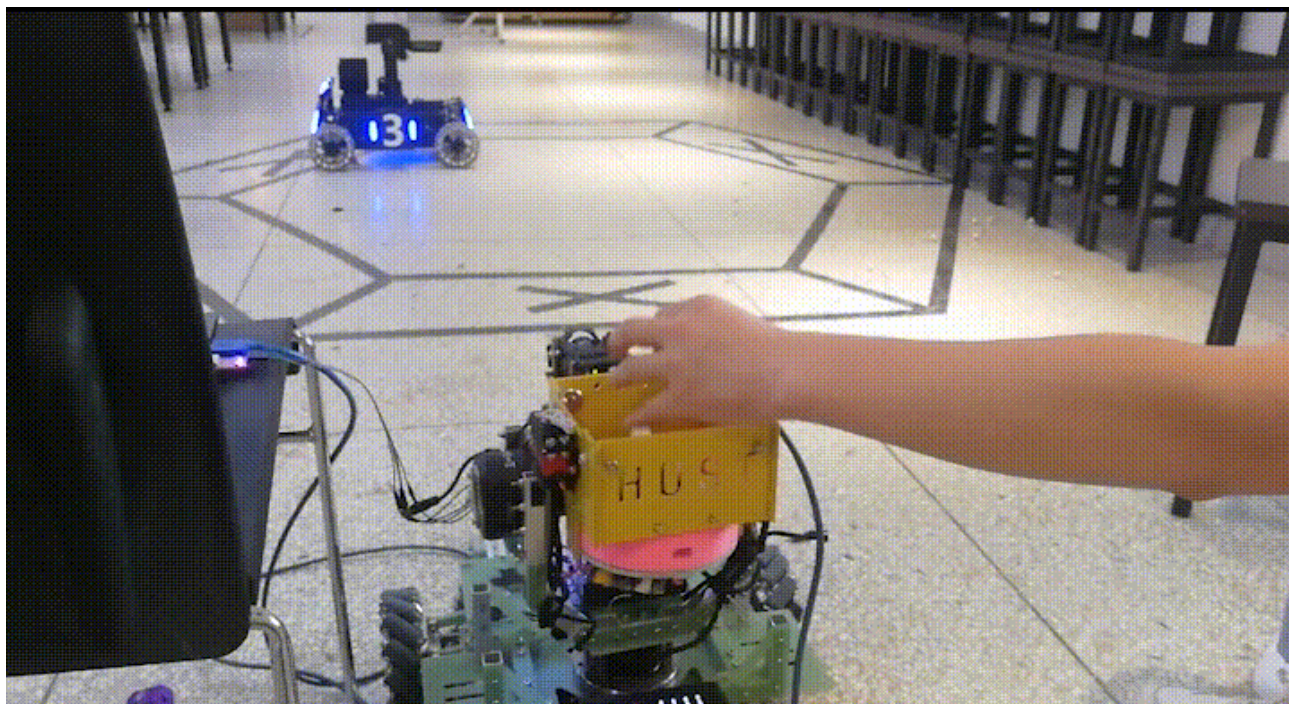
算法组主要任务

- 18年大符
- 19年大符
- 雷达站
- 辅助瞄准
- 自动步兵



算法组主要任务

- 18年大符
- 19年大符
- 雷达站
- 辅助瞄准
- 自动步兵



算法组知识储备

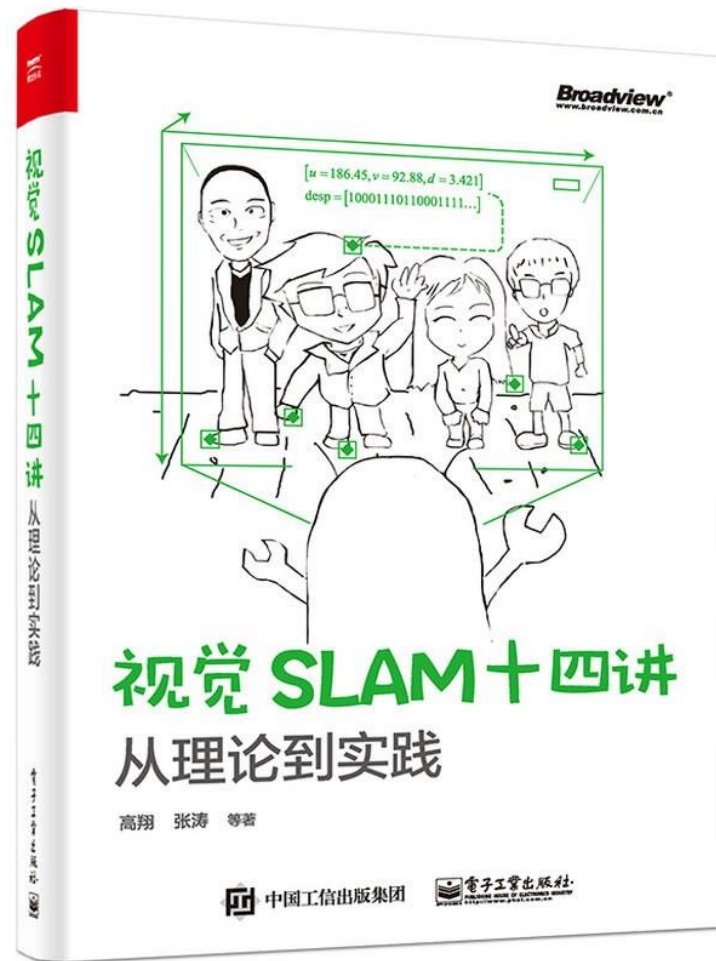
- 硬件：相机、陀螺仪，要求有较深入的理解
- C++基础、数据结构基础
- 图像处理：有基本能力即可，掌握常用的图像处理基础，能够理解并调用opencv库
- 计算机视觉：单目、双目相机模型，单应、本质矩阵，pnp、icp求解、RANSAC算法

- CPU、GPU加速指令
- 数值优化方法、贝叶斯滤波（含卡尔曼与粒子滤波器的设计）
- 旋转矩阵、四元数等旋转表达（仅涉及运动学部分）
- 定位与导航基础（SLAM+路径规划）
- ROS基础
- 深度学习基础

算法组培训内容

- 1、Linux、Cmake
- 2、相机模型与坐标变换
- 3、opencv
- 4、贝叶斯滤波
- 5、深度学习
- 6、仿真与辅助框架

<https://zhuanlan.zhihu.com/p/22266788>



[RM2021思玄战队哨兵机器人介绍片_哔哩哔哩_bilibili](#)

[RoboMaster2021【技术交流活动】第1~68场 视频合集_哔哩哔哩_bilibili](#) P68 11分

