



移动机器人运动规划 学习分享



主讲人 Werner7777



课程学习建议

● 开课前

- ➔ 环境配置：ubuntu16.04/18.04/20.04 + ROS1 、 Matlab
- ➔ 语言：C++（Vscode ， clion） 、 Matlab
- ➔ 熟悉Linux相关操作（初期遇到的大多数问题都是Linux系统下常见的问题）
- ➔ 视频课程推荐：
 - mit线性代数/3B1B（数学知识）
 - 控制理论基础（卢京潮老师的视频）

● 开课后

- ➔ 尽量按照课程进度走，争取在第一版作业截止前完成作业。
- ➔ 针对老师提出的问题，多思考，多动手（No writing, No Reading）
- ➔ 对于课程的难点，可以多查资料，使用开源学习资源与搜索引擎；
鉴于这门课程的理论深度，有些理论上的问题实在想不明白可以先跳过，先完成作业再来思考。
- ➔ 对于编程问题，伪代码很重要，它可以减小理论到实践上的距离，
除此之外github、csdn上可以看看别人是怎么解决这个问题的

优秀作业评价标准

- 同时满足以下标准可得该章节优秀作业

- ➔ 作业提交实践必须在第一次作业截止前
- ➔ 作业以压缩包形式提交，压缩包内必须包含PDF作业说明文档与相匹配且可运行的程序（src代码包，不需要build和devel）
- ➔ 如果包括C++和MATLAB两个版本，需要两种代码均实现

- 作业建议（非强制）

- ➔ 代码可以可以用github或者gitee提交，方便分类和修改。

千淘万漉虽辛苦
吹尽狂沙始到金

感谢各位聆听 !

Thanks for Listening

