



深蓝学院  
shenlanxueyuon.com

# 移动机器人运动规划 学习分享



主讲人 Travis



# 视频学习建议

- 建议带着问题来看视频，如何将理论用于解决实际问题
- 强烈建议公式推导的部分自己动手跟着推一遍加深理解
- 有不理解的地方多在微信群中交流，隐藏大佬特别多（doge）
- 基础知识课程建议：

- ROS21讲：

[https://www.bilibili.com/video/BV1zt411G7Vn/?spm\\_id\\_from=333.999.0.0&vd\\_source=ec3f0e69b5bfb28ea4dd377539c1572d](https://www.bilibili.com/video/BV1zt411G7Vn/?spm_id_from=333.999.0.0&vd_source=ec3f0e69b5bfb28ea4dd377539c1572d)

- Dr\_Can各种课程（控制理论，卡尔曼滤波等等）：

[https://space.bilibili.com/230105574?spm\\_id\\_from=333.337.0.0](https://space.bilibili.com/230105574?spm_id_from=333.337.0.0)

# 代码实践建议

- 建议留至少半天以上的时间用于作业，代码能力弱的同学1天以上
- 课程作业代码会提供大逻辑注释，一般补全代码跑通无问题即可
- 若时间充裕，强烈建议不局限于“填空”，而是对全局框架阅读理解
- 环境搭建不必拘泥于docker，用自己熟悉的就可以
- matlab作业不强求，但如果直接上手c++有困难，可以先用matlab帮助理解后再完成c++作业。

# 作业提交建议

---

每次作业有两次提交机会

- a) 若第一版未交作业,后期补交作业成绩最高为良好
- b) 第一版作业全部交上但有错误,迭代版再补充仍有机会获得优秀
- c) 作业打包上传, 需要src源码, 不需要build和devel, 还需要说明文档。  
pdf或markdown格式等都可。内容包括: 修改处代码, 运行结果, 结果分析及任何想记录的心得结论, 可以作为自己的学习笔记归档。

怕什么真理无穷，进一寸有一寸的欢喜  
道阻且长，行则将至。

感谢各位聆听 !

Thanks for Listening

