10.7-10.13

10.7

飞思平台：了解RflySIm平台软件/硬件在环测试的基本原理，了解系统中CopterSim、RflySIm、QGC地面站、软件在环测试中飞控固件、硬件在环测试中PX自驾仪和接收器的作用。

阅读视觉AI控制算法的部分代码，了解机载计算机获取高速视觉图像和多目相机获取的原理，基于Python的MAVLink通信协议Pymavlink中的控制接口。过UDP发送指令来控制RflySim3D的视角显示参数。学习部分使用例子的源码。学习软/硬件在环UDP通信测试，联机仿真测试，硬件在环数传串口通信，机载计算机使用mavros进行通信。

10.8

了解ADB如何进行安卓系统的调试，为MacOS配置ADB环境，学习简单的指令。

飞思平台：编写有关飞思平台的调研报告，包括三维场景制作和导入、视觉AI算法的原理与开发、仿真平台软件/硬件在环仿真的原理做法以及系统中各部分的通信与连接问题。

有关视觉AI如何获取图像和多目相机获取图像的原理，图像通信传输Pymavlink库，RflySim中python控制接口。软/硬件在环仿真所需要包涵的硬件和固件，以及它们之间的关系。在本机/联机/双飞机/集群仿真时不同通信模式下的效果。

10.9

病假外出

10.10

学习有关Python脚本控制无人机的三种控制方法，调研飞思平台课件中有关于雷达，点云图的部分；学习飞思平台深度相机的部分，了解RGB图，深度图，灰度图。

寻找合适的矢量图标，根据飞思平台调研报告制作有关软件/硬件，本机/联机/双飞机/集群，UDP通信/串口通信的讲解示意图，制作展示PPT

10.11

继续制作飞思平台调研结果PPT

Spring6:了解提前编译AOT和即时编译的区别。学习即时编译的Java Hotspot虚拟机和提前编译的GraaIVM编译器的过程。

学习Native Image的构建过程。安装GraaIVM和native-image插件并配置好环境变量，安装C++编译环境。编写测试代码并执行编译，使用native-image进行构建，可得到包含SVM和JDK库的可执行文件。该文件的运行比使用JVM速度和资源占用上要更低。

10.12

继续制作飞思平台调研结果PPT

SpringBoot：spring家族中的一个全新框架，简化spring开发过程。

特性：能够快速创建基于spring的程序

- 能够直接使用Java main方法启动内嵌的Tomcat服务器运行springboot程序，不需要部署war包

- 提供约定的starter POM来简化Maven配置，让Maven的配置变得简单

- 自动化配置，根据项目的Maven依赖配置，springboot自动配置spring、springmvc等

- 提供了程序的健康检查功能

- 基本可以完全不使用xml配合文件，采用注解配置

核心：自动配置、起步依赖、Actuator、命令行界面

springboot的配置文件。

了解机器人仿真平台AirSim：AirSim与其他仿真平台和虚幻引擎的关系。AirSim插件的下载，编译和导入。Block环境测试。