

移动机器人运动规划学习建议与方法





课程实验环境搭建



● 编程环境

- ✓ Ubuntu16/8.04系统 + ROS (建议直接安装双系统)
- ✓ MATLAB

● 编程语言

- ✓ C++/Python
- ✓ MATLAB

作业环境配置



Ubuntu系统 + ROS 安装



建议:环境配置较为简单,大家遇到的问题不一,但都可以借助搜索引擎解决。

课程学习建议



- 按照课程的进度走,认真观看视频并完成作业
- 针对老师上课提出的相关问题,主动思考,动手实践
- 针对课程中可能出现的难点问题,例如: OBVP问题、凸优化问题等,建议反复观看视频,辅助使用开源学习资源与搜索引擎
- 留出一定的学习时间,才能保证学习产出

助教作业评优标准



以下标准全部同时满足可得章节优秀作业!!!

- 提交作业时间必须在第一次作业迭代截至日期前
- 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源代码
- 每章作业如果包括C++及MATLAB两个代码版本,需要两种代码版本均实现



感谢各位聆听 Thanks for Listening •

