1. 传统的自瞄算法是根据装甲板原来的运动来预测装甲板接下来的运动，然而“小陀螺”战术是装甲板高速连续的转动，所以会导致敌方的云台识别不精准，造成模糊；同时也使自瞄很难跟上装甲板的高速转动，云台响应跟不上；小陀螺这种高速转动也会使云台的预测出现失误，从而使传统的自瞄算法的命中率下降。
2. 低曝光，即降低画面的整体亮度，但是恰当的低曝光以保证灯条**不会出现过曝而显现白色，**但同时又要能够**看清装甲板中间的数字**，达到这种效果的原因是 低曝光可以降低环境的干扰光的影响，增加了对比度；同时减少了运动的模糊，使其得到清晰的轮廓。
3. 1：首先Linux系统体量更小，占用空间更小，更加稳定；2：然后Linux系统对第三方库的支持比较强大，并且机器人视觉开发需要第三方库的依赖，所以要用Linux系统；3：它可以将所有的IO设备如网络接口、usb接口、显示屏、相机、键盘鼠标、应用都视为文件，和这些“文件”的交互就是以规定的方式进行读写，兼容性更好； 4：Linux对于深度学习的支持比Widnows更加友好，经常有sh脚本能够一键配置开发环境，此外Linux对一些设备驱动的支持也更完善。
4. 我的理解是 图像分类是看这个照片是什么或有什么；目标检测是判断图像中是否有该物体，并找出这个物体在哪的信息。
5. 图像畸变，顾名思义就是图像发生的扭曲等变化，类似与生活中哈哈镜所产生的效果；对图像进行标定，我的理解就是纠正相机带来的图像误差，比如图像畸变，所以对图像进行标定可以纠正镜头畸变，使图像更加真实，并且可以确定相机的内部参数和外部所处的位置（参数）。
6. PnP使通过二维的图像信息来反推三维的空间信息，从而使机器达到认识真实环境空间能力，好比机器的“眼睛”。
7. 因为有环境噪音和测量噪音的影响，使速度等的计算存在误差，通过卡尔曼滤波器考虑噪音的存在使误差更小；如上它在机器人预测的过程中解决了测量噪声的问题，同时它可以融合更多的信息使预测更远，更精准，更稳定。