
预备知识

无人机本身是一个复杂的、庞大的无人设备，涉及到的知识面非常广，好在 PX4 和 ROS 都已经将无人机的各种功能进行了封装，这就给初学者提供了极大的便利。考虑到二次开发的使用，仍然需要具备以下基础知识：

基础知识：模拟电子基础，数字电子基础，C/C++，单片机 (STM32 系列)，嵌入式 linux, ubuntu 操作系统的使用。相关教程网上多种多样，我们推荐以下相关资料进行学习使用，仅供参考。

1、C++教程链接：

链接：https://pan.baidu.com/s/1RjvY5IUjv_-9p-XBS_FN6w

提取码：cwkj

2、Linux 基础

链接：https://pan.baidu.com/s/1VljfHQbjTeKLLXN8_GHB4A

提取码：cwkj

3、ROS 基础

(1)、ROS 入门 21 讲

链接：<https://pan.baidu.com/s/1rUxnVb53ZMMfWnHmVtB1A>

提取码：cwkj

(2)、ROS 机器人操作系统

链接：<https://pan.baidu.com/s/1r65lK1svTW5IkWosOI10YA>

提取码：cwkj

4、其他可在网上自行查找资料即可