

## 小作业 1

### □ 基本要求

- 利用内部传感器数据，计算小车行驶轨迹。
  - 参考课件：3-内部传感器与运动模型、第 9 页
- 数据在教学网下载、数据格式见数据包内的 `readme` 文件

### □ 选做

- 参考 SLAM 地图与运动估计结果，分析内部传感器运动估计的误差。
- 利用采样点的方法可视化小车运动估计的误差分布与传播。
  - 参考课件：3-内部传感器与运动模型、第 15、18 页

### □ 作业提交

- 代码与报告（A4 1 页）
- 时间：11 月 1 日（周日）

### □ 其它

- 提前编好代码（C/C++）
- 10 月 21 日、28 日实习课上、嵌入到 RobotSDK 中