

本段时间总结

辛文钧

2019 年 12 月 16 日

前段时间，调研完机器人避障相关信息之后，由于对 ros 操作的不熟练，我选择了继续学习 ros。想先把这个环境熟悉之后，再进行 turtlebot 的测试工作，现在 ros 的学习进度大概还在初级阶段，但大部分基本东西已经了解，并写出两个代码进行测试。接下来任务要加紧进度，要 ros 和 turtlebot 一起开始学习，根据知乎中的资料，同时结合现在进度，尽快在 turtlebot 上实现效果。