

**调研报告**

课题名称 两轮自主机器人调研报告

学 院 电气工程学院

专 业 控制工程

班 级 194班

学 号 1912392039

姓 名 张溢炉

指导老师 李国进

二〇一九年十二月

1. 研究目的

研究基于视觉slam的两轮自主机器人。

1. 调研方法

通过书籍、论文、视频（网上课程和讲座）、博客

1. 研究背景
2. ROS及turtlebot3
3. 视觉slam
4. 激光slam
5. 导航
6. 相关人工智能技术（EQA等，有篇周报有写）
7. 研究进度

引用文献

