1. 自己总结

* YY硕（知乎）：

<https://zhuanlan.zhihu.com/p/21276204?utm_source=wechat_session&utm_medium=social&utm_oi=584758871461990400>

<https://zhuanlan.zhihu.com/p/35862380?utm_source=wechat_session&utm_medium=social&utm_oi=584758871461990400>

* 重新讲一下昨天的思路，因为我自己是做无人机商业方面的：线缆上面的条形码和电杆上面的二维码，这两个距离是知道的，然后光流移动会产生一个xy位移以及速度；将这个光流距离作为融合的观测器，然后那个二维码和天线码作为融合的估计器或者矫正器；光流的y方向速度作为控制反馈，定速前进；再根据视觉里程计的原理就可以得到比较准确的绕线飞行

1. 1