1、实验二Checkoff 1和3结果写在实验报告里即可，实验现场检查distance-keeping实车效果（Checkoff 2）；其他步骤若有需要，实验结果也要记录在报告中。

2、沿墙走讲义中没有明确要求实车实现，仿真要做，并经TA验收，包括内角和外角转弯的情况，学有余力的可以去实现锐角和360度这些极端情况。

3、沿墙走实车环境：简单地一个直线墙+内角+外角，不考虑再复杂的情况，仿真没问题的可以实车调试。

4、上述沿墙走仿真实现锐角和360度，以及沿墙走实车调试是拓展内容，不强制要求完成。

5、以小组为单位由TA验收并记录。

**\*提醒大家注意如下几点：**

用完小车请关电源，串口线整理妥当，小车归位；

爱惜小车，严禁在地面拖行，搬运轻拿轻放；

超声波传感器不要长时间开启（连续工作状态严禁持续超过10分钟），严禁碰撞；

实验结束后实验设备和桌椅归位，养成良好习惯；

**实验规范操作，实验工位整理和卫生保持等纳入成绩考核。**

1. **首先在soar模拟，然后烧录到机器人中**
2. **在soar运行brain,记录路径（tutorial.py 地图）**
3. **修改brain实现原地转圈**
4. **在pioneer中运行brain**