1.对手装甲板转动速度>我方云台运动速度，无法瞄准；对手装甲板转太快，预测往往无效；装甲板转动快导致需要重新瞄准另一块装甲板，云台无法稳定，影响命中率及操作手状态；冷却长，成本高，不能火力覆盖

2.可以避免过曝，且可以清晰读取数字

3.方便配置各种第三方库和依赖；运行时占用的各类资源更少；更支持深度学习，sh脚本能一键配置开发环境

4.图像分类注重整体，只输出一个“是什么”的结果；目标检测注重细节，输出多个结果，并要定位物品

5.畸变由镜头和凸透镜造成，相当于改变了光路，类似哈哈镜；标定有助于获得数学数据来建模从而消除畸变

6.solvePnP的作用是从2D坐标中还原3D空间信息。PnP结合2D和3D确定相机的位置和方向，（感觉有点像高德地图的导航功能）是一个反推的过程

7.可以在观测和预测中权衡得到一个更准确的姿态估计，更准确流畅地预测对手机器人轨迹，并且保持己方机器人稳定，做出合适选择。解决了机器人运行过程中不确定性问题，通过加权做出最优估计，量化不确定性，让机器清晰感知自身状态