

- 深度学习的识别方式
- 对于电控新队员的培养方案，需不需要对底层配置详细学习。
- 视觉上的内容
- 了解 PID 等参数调节
- 视觉算法理论内容
- 机器人总体设计思路
- 每个基地的招新事项和基地的传承问题
- 自动步兵
- 关于 freertos 的详细讲解
- 战队备赛过程中的调试历程
- 机械设计，有限元分析，模拟仿真相关软件教学
- 代码方面的讲解和指导
- 在具体的某一辆车或者某一个模块所采用的方案
- 机械怎么入门电控或者如何机电结合
- 仿真的应用
- 机械与电控同学的有效交流。
- 算法方面的学习过程
- 对于电控新队员的培养方案
- 仿真模型
- 关于平衡步兵的讲解
- 对于电控新队员的培养方案，需不需要对底层配置详细学习。
- 了解 PID 等参数调节
- 代码原理
- 队员的在队学习/做东西的时间是怎么分配 管理的
- 视觉算法的内容
- 仿真的应用
- 更多的学习资源推荐
- 机械与电控同学的有效交流
- 算法方面的学习过程
- 视觉识别
- 多机通信
- 更多的视觉算法
- 上位机与整个系统之间的实现
- 卡尔曼滤波预测
- 针对预测和自瞄
- 视觉方面
- 导电滑环
- 发射角度的问题
- 仿真模型
- 关于平衡步兵的讲解
- 视觉上的内容
- 了解 PID 等参数调节
- 视觉算法理论内容
- 关于 freertos 的详细讲解

- 哨兵电控与云台手的交互
- 哨兵电控上与敌人距离计算
- 哨兵电控反小陀螺思路
- 哨兵底盘运动控制思路
- 对于电控新队员的培养方案，需不需要对底层配置详细学习。
- 哨兵上下云台的想法
- 双云台控制的分享