



## 仿真器调试阶段 FAQ 列表

每周一更新

**Q1: Docker 镜像下载太慢.**

A: 您需要更好的国际互联网连接.

**Q2: 从 pdf 文件复制命令时容易出现空格缺失的问题**

A: 最好直接从.md 文件 (例如 README.md)中复制命令.

**Q3: 如果在仿真器中 EP 机器人出现恶意行为怎么办 ?**

A: 在未来的版本中, 任何恶意的破坏行为 (连续冲撞围墙, 导致物品倾倒等) 都会被终止比赛, 并直接判定为失败.

**Q4: 中途可以更换队友吗?**

A: 在技术评审阶段前, 有且仅有一次更改机会.

**Q5: 有封装好的 API 供调用吗?**

A: 是的

**Q6: 比赛系统是 Ubuntu20.04 还是 18.04?**

A: 20.04.

**Q7: 官方推荐的 GPU 型号?**

A: 1080+

**Q8: 仿真器中出现的穿模现象**

A: 将在未来的版本中得到修复 (仿真器每周一更新)

**Q9: 环境是 ROS1 还是 ROS2?**

A: 使用 ROS1

**Q10: 仿真的时候宿主机的 cpu 性能要强于机器人的性能吗?**

A: 建议用性能高的台式机做宿主机。如果宿主机性能低于 NUC, 在 create\_container\_client.sh 中删除 --cpus=x.x。

**Q11: 视觉传感器的 topic 频率不到 30hz?**

A: 建议用性能高的台式机做宿主机。有些笔记本不插电源的时候会出现该情况。

**Q12: Docker 镜像大小是多少? 需要预留多少的空闲空间?**

A: Docker 镜像 40G。最少预留 50G 空闲空间。

**Q13: 镜像是否还会更新?**

A: 每周一会更新镜像。参赛队伍只需要修改 create 容器脚本里的版本号, 重新运行 create 容器脚本即可。