

## Общие сведения

- [Ведомость](#)
- [Ссылка на github](#)
- [Правила оценивания работ](#)

## Ссылки на источники информации

- [Как работать в Linux](#)
- [Как установить ROS](#)
- [Общая Wiki по ROS](#)
- [Gentle introduction to ROS \(Учебник на английском\)](#)
- [workstation-setup-xenial](#)

## Занятия

- [Занятие № 1 : Введение в среду](#)
- [Занятие № 2 : Детальное представление о среде](#)
- [Занятие № 3 : Базовые пакеты ROS: Rviz и tf](#)
- [Занятие № 4 : SLAM](#)
- [Занятие № 5 : Navigation stack](#)
- [Занятие № 6 : EKF SLAM & gMapping](#)
- [Занятие № 7 : Gazebo](#)

## Лабораторные работы

- [Лабораторная работа № 1 : Простая программа-писатель](#)
- [Лабораторная работа № 2 : Обмен сообщениями своего типа](#)
- [Лабораторная работа № 3 : Использование базовых пакетов ROS](#)
- [Лабораторная работа № 4 : Использование navigation stack](#)
- [Лабораторная работа № 5 : Использование Gazebo](#)

From:

<http://se.moevm.info/> - **se.moevm.info**

Permanent link:

<http://se.moevm.info/doku.php/courses:ros:start?rev=1538716041>

Last update: **2022/12/10 09:08**

