Robot OS

Общие сведения

- Ведомость
- Ссылка на github
- Правила оценивания работ
- Условия курсовых 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 : Реализация программы-писателя на ROS
- Лабораторная работа № 2 : Взаимодействие посредством собственного типа сообщений в ROS
- Лабораторная работа № 3 : Использование базовых пакетов ROS: RVIZ, TF
- Лабораторная работа № 4 : Использование пакетов навигационного стека
- Лабораторная работа № 5 : Использование пакета Gazebo

From:
http://se.moevm.info/ - **se.moevm.info**

Permanent link:
http://se.moevm.info/doku.php/courses:ros:start

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