

Robot OS

Общие сведения

- [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:

<https://se.moevm.pro/> - **МОЭВМ Вики** [se.moevm.pro]

Permanent link:

<https://se.moevm.pro/doku.php/courses:ros:start>

Last update:

