

工作报告

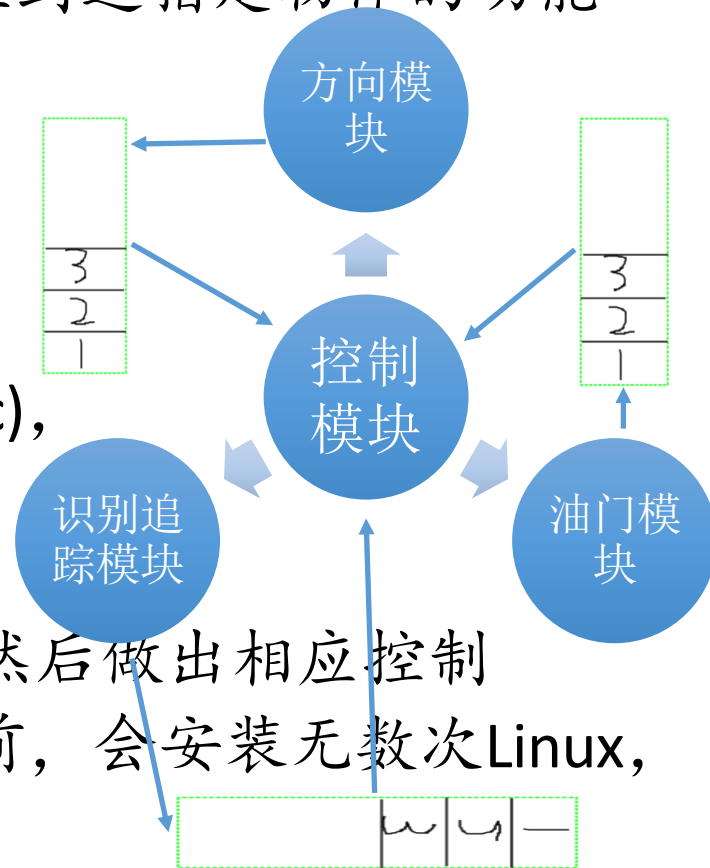
博一：屠晓涵

工作内容

- 机器人操作系统ROS复习
- 项目总结整理

机器人操作系统ROS复习

- 目标：研究+商业应用，搞出一台有**识别功能**的机器人（SLAM跟导航），目前的银行服务机器人大多没有自主到达指定物体的功能
- ROS创建三个独立的模块
- 方向模块（给角度）
- 油门模块（给线速度）
- 控制模块（根据角度和速度控制轮子）
- 方向和油门分别发布(publish)一个话题(topic)，它们发布的东西被存储到一个队列里面，图中的123对应的就是消息顺序，然后控制器就可以订阅(subscribe)这些消息然后做出相应控制
- 话说成为一个合格的机器人科研工作者之前，会安装无数次Linux，会熟悉无数的Linux命令



谢谢观看