



# Kezdőlap

## Kurzussal kapcsolatos információk

### Féléves ütemezés

Okt. hét	Dátum	Témakör	Számonkérés
1.	szept. 6	Követelmények ismertetése. ROS bevezetés. Fejlesztőkörnyezet felállítása.	-
2.	szept. 13	Fejlesztőkörnyezet felállítása. Linux alapok. ROS alapok. Egyszerű próbakódok futtatása. ROS package. Az alapvető ROS kommunikáció, publisher és subscriber implementálása.	Kötelező programok ismertetése.
3.	szept. 20	Python alapok. ROS kommunikáció implementációjának gyakorlása, példafeladatok megoldása.	-
5.	okt. 4	Robotikai alapfogalmak, da Vinci sebészrobot programozása szimulált környezetben I.	-
6.	okt. 11	Robotikai alapfogalmak, da Vinci sebészrobot programozása szimulált környezetben II.	<b>ZH1:</b> ROS alapok, publisher, subscriber. Python alapok. Robotikai alapfogalmak.

Okt. hét	Dátum	Témakör	Számonkérés
7.	okt. 18	Verziókövetés, Git. Projekt labor I.	-
8.	okt. 25	Roslaunch, ROS paraméter szerver. Rosbag.	-
10.	nov. 8	Kinematika, inverz kinematika, szimulált robotkar programozása csukló-, és munkatérben I.	-
11.	nov. 15	Kinematika, inverz kinematika, szimulált robotkar programozása csukló-, és munkatérben II.	-
13.	nov. 29	Projekt labor II.	-
14.	dec. 6	-	Kötelező programok bemutatása. Pótlás. <b>ZH2:</b> Roslaunch, ROS paraméter szerver. ROS service. ROS action. Kinematika, inverz kinematika.

### Warning

A félév során az ütemezés változhat!

## Követelmények

### Kötelező program

- Bizonyítottan saját munka

- Értékelhető eredményeket produkáljon
- Pontozás: a megoldás teljessége, megfelelő ROS kommunikáció alkalmazása, program célszerű szerkezete, az implementáció minősége, a kód dokumentálása

## Évközi jegy

A jelenlét az órákon kötelező (min 70%).

A félév elfogadásának feltétele, hogy mind a két ZH, mind a kötelező program értékelése legalább elégséges. A két ZH közül az egyik az utolsó óra alkalmával pótolható.

### Félév végi jegy

$$\backslash \text{Jegy} = (\text{ZH1} + \text{ZH2} + 2 \cdot \text{KötProg}) / 4$$

## Tárgyfelelős

Dr. Galambos Péter  
[peter.galambos@irob.uni-obuda.hu](mailto:peter.galambos@irob.uni-obuda.hu)

## Oktatók

Nagy Tamás  
[tamas.daniel.nagy@irob.uni-obuda.hu](mailto:tamas.daniel.nagy@irob.uni-obuda.hu)

Détár Borsa  
[detar.borsa@gmail.com](mailto:detar.borsa@gmail.com)

Bejczy Antal Intelligens Robottechnikai Központ (BARK)



**ÓBUDAI EGYETEM**  
 BEJ CZY ANTAL INTELLIGENS  
 ROBOTTECHNIKAI KÖZPONT

<https://irob.uni-obuda.hu>

## iRob-saf

(iRob Surgical Automation Framework)



<https://github.com/ABC-iRobotics/irob-saf>

## PlatypOUs

<https://github.com/ABC-iRobotics/PlatypOUs-Mobile-Robot-Platform>