

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. | - |
| 4. | szept. 27 | Verziókövetés, Git. Projekt labor I. | - |
| 5. | okt. 4 | Robotikai alapfogalmak, da Vinci sebészrobot programozása szimulált környezetben I. | - |
| 6. | okt. 11 | Robotikai alapfogalmak, da Vinci sebészrobot | ZH1: ROS alapok, publisher, subscriber. |

| Okt. hét | Dátum | Témakör | Számonkérés |
|----------|---------|--|--|
| | | programozása szimulált környezetben II. | Python alapok. Robotikai alapfogalmak. |
| 7. | okt. 18 | Robotikai alapfogalmak, da Vinci sebészrobot programozása szimulált környezetben III. | - |
| 8. | okt. 25 | Projekt labor II. | Kötelező program mérőföldkő. |
| 10. | nov. 8 | Roslaunch, ROS paraméter szerver. Rosbag. | - |
| 11. | nov. 15 | Kinematika, inverz kinematika, szimulált robotkar programozása csukló-, és munkatérben I. | - |
| 13. | nov. 29 | Kinematika, inverz kinematika, szimulált robotkar programozása csukló-, és munkatérben II. | - |
| 14. | dec. 6 | - | Kötelező programok bemutatása. Pótlás. ZH2: 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

$$\backslash(Jegy = (ZH1 + ZH2 + 2 \backslash times KötProg) / 4\backslash)$$

Tárgyfelelős

Dr. Galambos Péter

peter.galambos@irob.uni-obuda.hu

Oktatók

Nagy Tamás

tamas.daniel.nagy@irob.uni-obuda.hu

Détár Borsa

detar.borsa@gmail.com

Bejczy Antal Intelligens Robottechnikai Központ (BARK)



ÓBUDAI EGYETEM
BEJCZY 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>