

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.	Kötelező programok választása.
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>