



# Kezdőlap

## Kurzussal kapcsolatos információk

### Tárgyfelelős

Dr. Galambos Péter

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

### Oktatók

Levendovics Tamás

[tamas.levendovics@irob.uni-obuda.hu](mailto:tamas.levendovics@irob.uni-obuda.hu)

Détár Borsa

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

## Órarendi információk

Csoport	Időpont	Terem
1. csoport <i>ea. és lab.</i>	Kedd 11:40-15:10	BA.1.10

## Féléves ütemezés

Okt. hét	Dátum	Témakör	Számonkérés
1.	márc. 3	<a href="#">Követelmények ismertetése. ROS bevezetés. Fejlesztőkörnyezet felállítása.</a>	-
2.			-

Okt. hét	Dátum	Témakör	Számonkérés
	márc. 10	Fejlesztőkörnyezet felállítása. Linux alapok. ROS 1 és ROS 2. Egyszerű próbakódok futtatása. ROS package. Az alapvető ROS kommunikáció, publisher és subscriber implementálása.	
3.	márc. 17	Python alapok. ROS kommunikáció implementációjának gyakorlása, példafeladatok megoldása.	-
4.	márc. 24	ROS 2 Launch, Param, Bag	-
5.	márc. 31	Verziókövetés, Git. Projekt labor I.	-
7.	ápr. 14	Robotikai alapfogalmak, da Vinci sebészrobot programozása szimulált környezetben I.	-
8.	ápr. 21	Robotikai alapfogalmak, da Vinci sebészrobot programozása szimulált környezetben II.	<b>ZH1</b>
9.	ápr. 28	Kinematika, inverz kinematika, szimulált robotkar programozása csukló-, és munkatérben I.	-
10.	máj. 5	Kinematika, inverz kinematika, szimulált robotkar programozása csukló-, és munkatérben II.	-
11.	máj. 12	Projekt labor II.	-
12.	máj. 19	ROS service, ROS action fogalma, felhasználása I.	-
13.	máj. 26	ROS service, ROS action fogalma, felhasználása II.	<b>ZH2 május 26. 10:45 F.05</b>

Okt. hét	Dátum	Témakör	Számonkérés
14.	jún. 2	Kötelező programok bemutatása.	<b>Pót ZH</b>
14+1.	jún. 9	-	Aláíráspótló: <b>csak kötprog</b>

### 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.

### Félév végi jegy

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

A két ZH közül egy a szorgalmi időszak utolsó hetében pótolható. Az évközi jegy pótló alkalmon egy ZH illetve a projekt bemutatása pótolható.

Bejczy Antal Intelligens Robottechnikai Központ (BARK)



**ÓBUDAI EGYETEM**

BEJCZY ANTAL INTELLIGENS  
ROBOTTECHNIKAI KÖZPONT

I

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

**iRob-saf**

(iRob Surgical Automation Framework)

II

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

**PlatypOUs**

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