



深蓝学院  
shenlanxueyuan.com

## ROS理论与实践



主讲人 胡剑  
忠



- 第一部分：预备
- 第二部分：重点
- 第三部分：规范

- 需要学习C++, python, linux上的相关指令
- 学习Cmake的使用, 这是一个十分优秀的工程架构工具
- 学习过程中, c++和python 编程会交叉进行
- 尽量避免在虚拟机, 以及不要在32位的机器上运行课程内容, 否则可能会遇到不必要的麻烦。
- 多去熟悉linux上的一些代码开发, 非常有利于自主学习。

- 学习的过程，更多的是自主思考，自主学习的过程，只有这样，才能学得扎实，完全脱离课程的纲要
- 学习过程中会经常碰到一些奇奇怪怪的问题，这很正常，大家基础不一样，思考的思路不一样，会走入不同的死角，千万不要自我放弃
- 建议大家在学习中，把课程重点放在前期的ROS通讯以及ROS代码结构上，这是所有ROS内容的基础，也是进一步深入的根基。
- 把ROS当做机器人开发的工具包，善于去使用工具，再去考虑打造工具的事情。

- 提交的作业要包含视频， 源代码， 说明文档
- 说明文档可学习一下markdown语法， 这后续自己写博客也会经常用到
- 说明文档应当包括： 源代码结构树， 如何使用你的源代码， 关键点的分析。

**感谢各位聆听 !**  
Thanks for Listening

