

ROS (Robot Operating System) stellt Bibliotheken und Werkzeuge zur Verfügung, welche Softwareentwicklern helfen Roboteranwendungen zu erstellen. Hardware Abstraktion, Gerätetreiber, Bibliotheken, Visualisierungen, Nachrichtenvermittlung, Paketverwaltung und andere Komponenten sind vorhanden. ROS ist unter der Open Source BSD Lizenz veröffentlicht.


Dies ist eine Übersetzung von Documentation (/Documentation), welche den Einstieg in ROS für deutschsprachige Nutzer erleichtern soll. Die wichtigsten Artikel wie Einführung, Hilfe und Konzepte wurden übersetzt, die restlichen Links zeigen auf die englische Originalversion.

ROS:


Installation (en) (/ROS/Installation)

Installiere ROS auf deiner Maschine.

Einführung (/de/ROS/StartGuide)

Tutorials (en) (/ROS/Tutorials), technischer Überblick und Verweise auf Hilfe (/de/Support). Das  ROS Cheatsheet (en) (/de?action=AttachFile&do=view&target=ROSCheatsheet.pdf) ist ebenfalls sehr nützlich.

Einen Beitrag leisten (/Get%20Involved)

Wie du die ROS Gemeinschaft unterstützen kannst - zum Beispiel indem du dein eigenes Repository (en) (/Repositories) einreichst. Unter  ROS Planet (en) (<http://planet.ros.org/>) siehst du was andere mit ROS anstellen

Support (/de/Support)

Was du machen kannst, wenn etwas nicht so läuft wie du es dir vorstellst.

Mirrors (en) (/Mirrors)

Mirror-Server dieses Wikis.

Software:

Kern Bibliotheken (en) (/APIs)

APIs nach Programmiersprache und Thema.

Gebräuchliche Werkzeuge (en) (/Tools)

Nützliche Werkzeuge für Debugging und Entwicklung von ROS.

Finde passende Software (en) (<http://www.ros.org/browse/>)

Durchsuche über 2000 mit ROS kompatible Bibliotheken.

Roboter/Hardware:

Roboter (en) (/Robots)

Roboter welche zusammen mit ROS verwendet werden können.

Sensoren (en) (/Sensors)

Sensortreiber für ROS.

Publikationen, Kurse und Anlässe:

Publikationen (en) (/Papers)

Veröffentlichte Publikationen mit verfügbarer Open Source Implementation.

Kurse (en) (/Courses)

Kurse um ROS zu erlernen.

Anlässe (en) (/Events)

Vergangene Anlässe und Materialien basierend auf ROS.

Except where otherwise noted, the

ROS wiki is licensed under the

Wiki: de (zuletzt geändert am 2013-02-20 14:05:42 durch FabianSaccilotto (/FabianSaccilotto))

Creative Commons Attribution 3.0

(<http://creativecommons.org/licenses/by/3.0/>) | Find us on Google+

(<https://plus.google.com/113789706402978299308>)

Brought to you by:  Open Source Robotics Foundation

(<http://www.osrfoundation.org>)