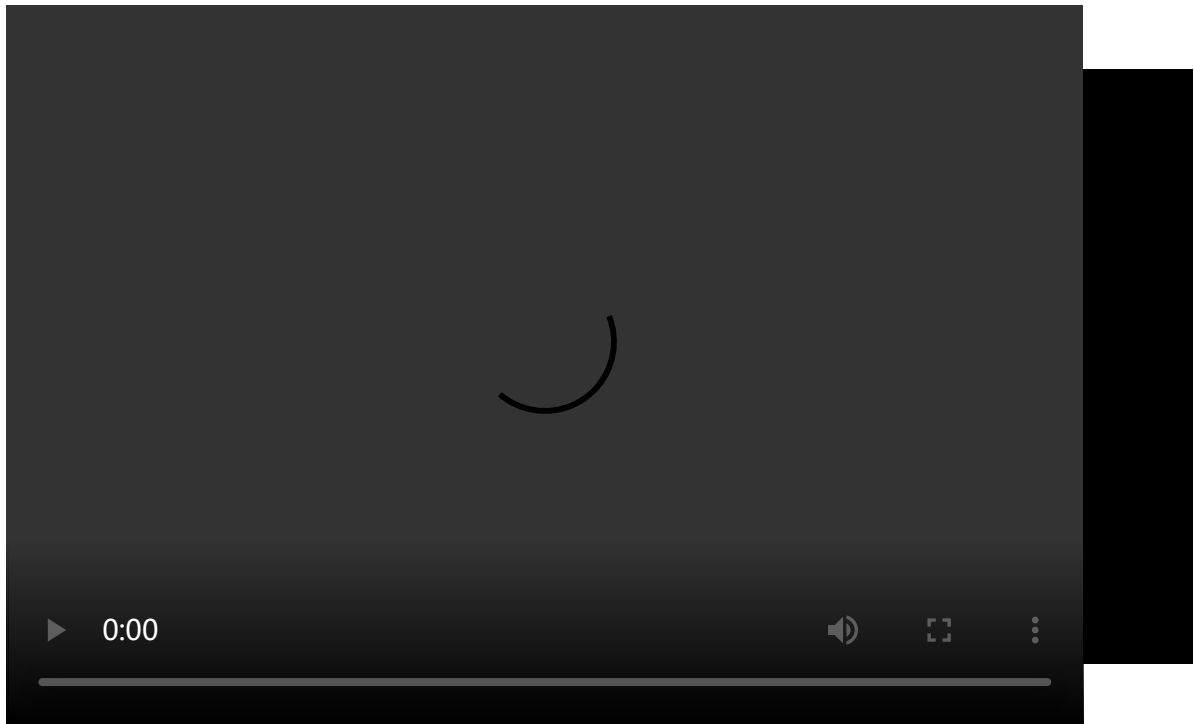


ROS十年发展现状

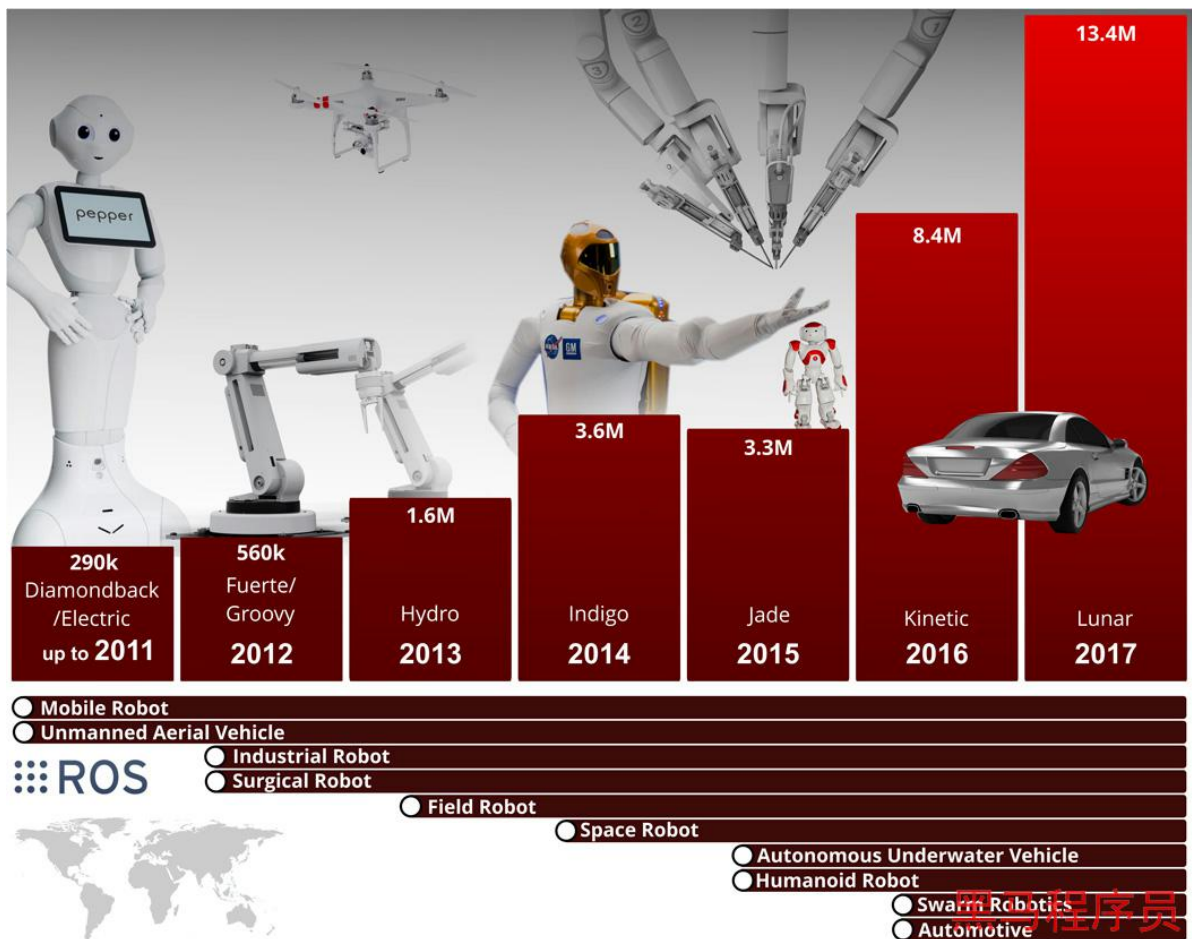


!!! info

ROS 十年发展庆祝视频。有ROS开发团队（open robotics）制作。

1 | 内容参考: <https://www.openrobotics.org/>
{target=_blank}

ROS使用情况

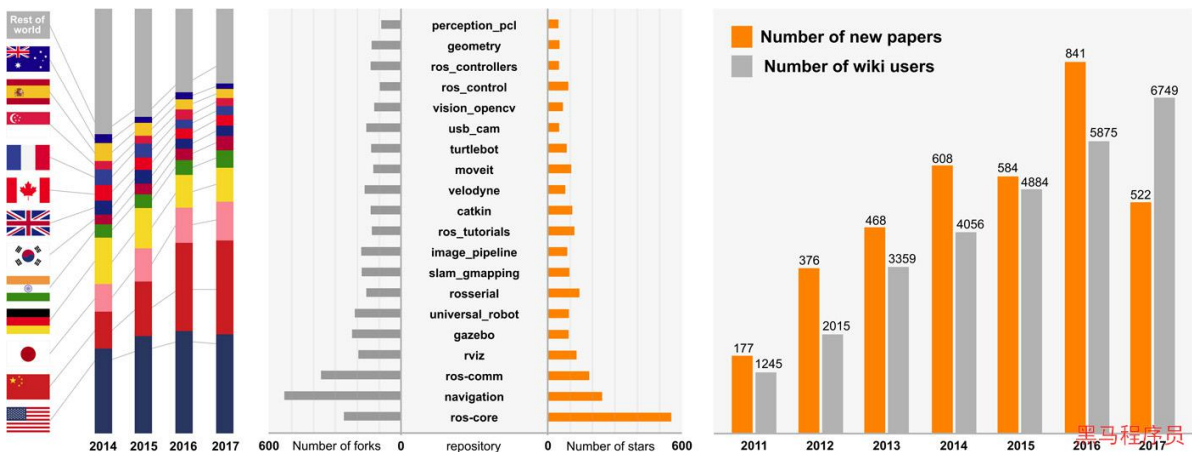


!!! info

十年的ROS开发支持研究和开发，包括移动，工业，医疗和太空机器人，以及自动驾驶汽车。在过去的10年中发布了11个ROS发行版，条形图显示了每年ROS下载的数量。ROS-I联盟于2013年推出，旨在改变工业机器人的实时ROS功能。ROS 2.0目前正在大力发展，测试版刚刚发布。

- 1 图片来源于: [https://robotics.sciencemag.org] (https://robotics.sciencemag.org/content/2/11/eaar1868.full){target=_blank}
- 2
- 3 内容参考: [https://www.openrobotics.org] (https://www.openrobotics.org){target=_blank}

技术访问量



!!! info

左边的图：过去4年中ROS wiki的访客国家，显示来自东方国家的研究人员越来越多（来自ROS年度指标报告）。

- 1 中间图: Github中, 前20个ROS开源库的Fork和star数量状况。
- 2
- 3 右侧的图: 新发表论文引用ROS论文数量(来自谷歌学术搜索, 关键词“ROS机器人操作系统”)和注册的wiki用户数。

国内现状



!!!info

百度Apollo汽车

- 1 无人驾驶方向



!!!info

优必选机器人

- 1 面向大众



黑马程序员

!!!info

大疆无人机

1 | 面向专业和大众

M A K E - I. -

U N I V E R S A L

让 每 一 个 人 都 能 使 用 工 业 机 器 人

C O B O T

黑马程序员

!!!info

库伯特机器人

1 | 面向工业生产

