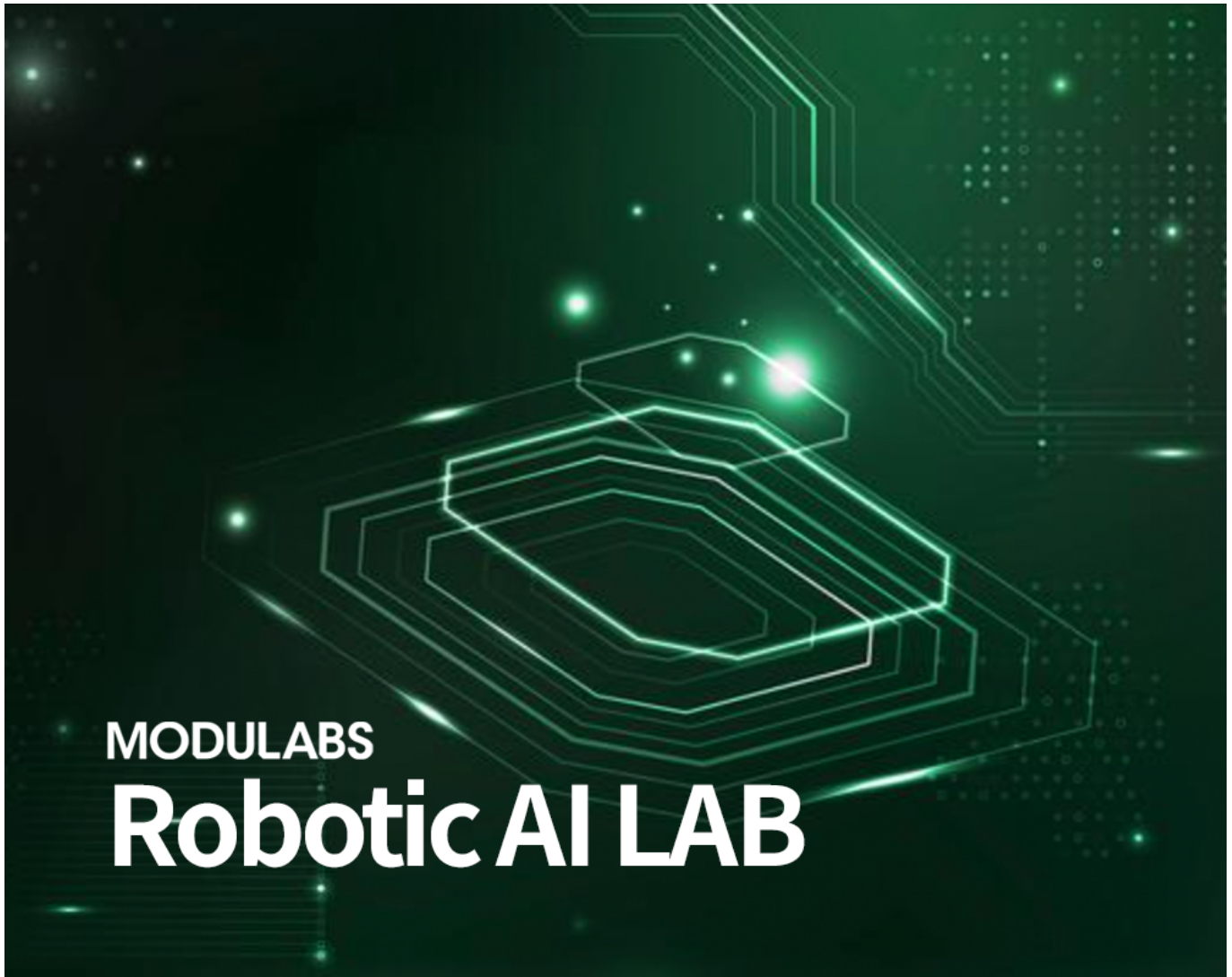


If you can't measure it, you can't manage it

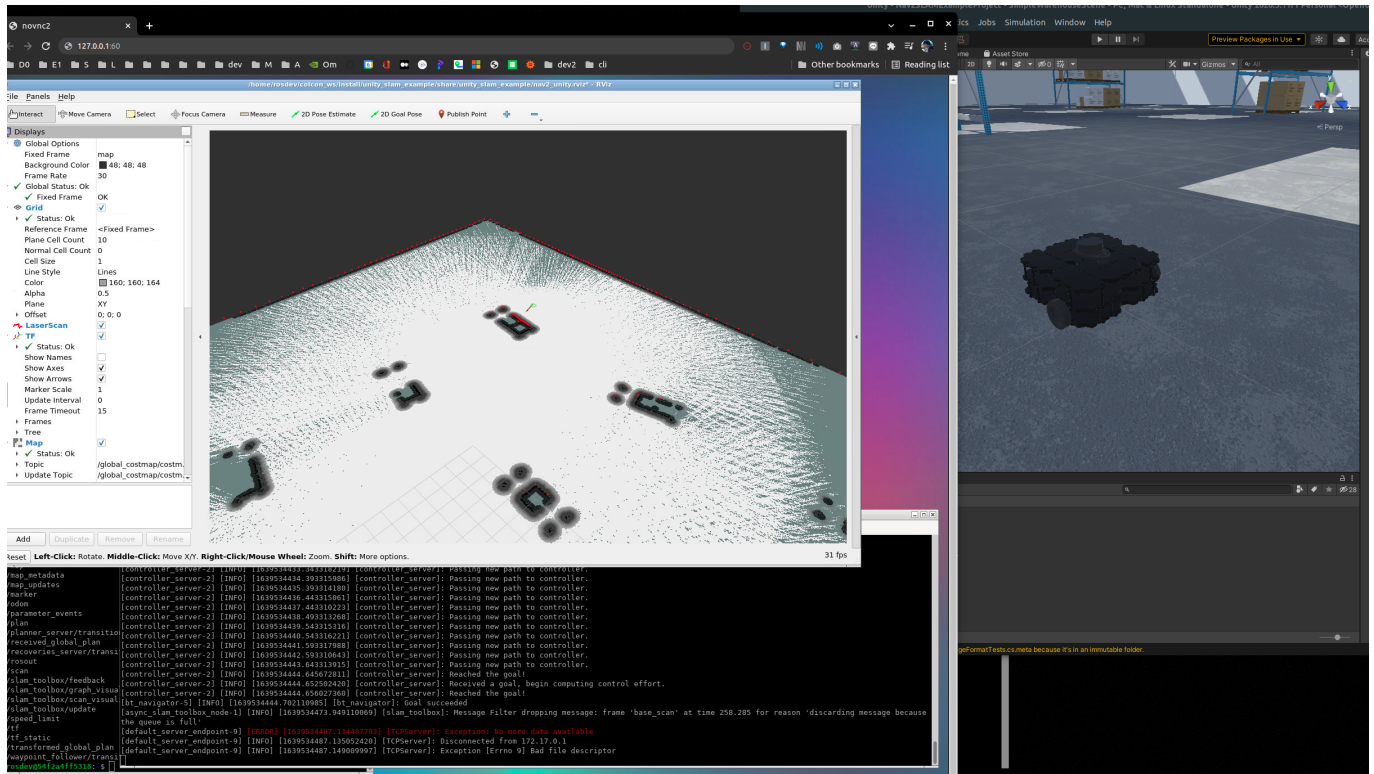
측정할 수 없으면 관리할 수 없다. 관리할 수 없으면 개선할 수 없다.

- Peter Drucker

My_ML_Agents



ros 기반의 가상과 현실의 로봇에 인공지능을 입히는 연구를 하다보니 다른 곳에서는 어떻게 진행되고 있는지 궁금도 하고 새롭고 신선하고 다양한 인사이트를 넣고자 우연치 않은 모두연에서 디지털트윈이라는 키워드로 비슷한 내용이 있길래 참여해본다.

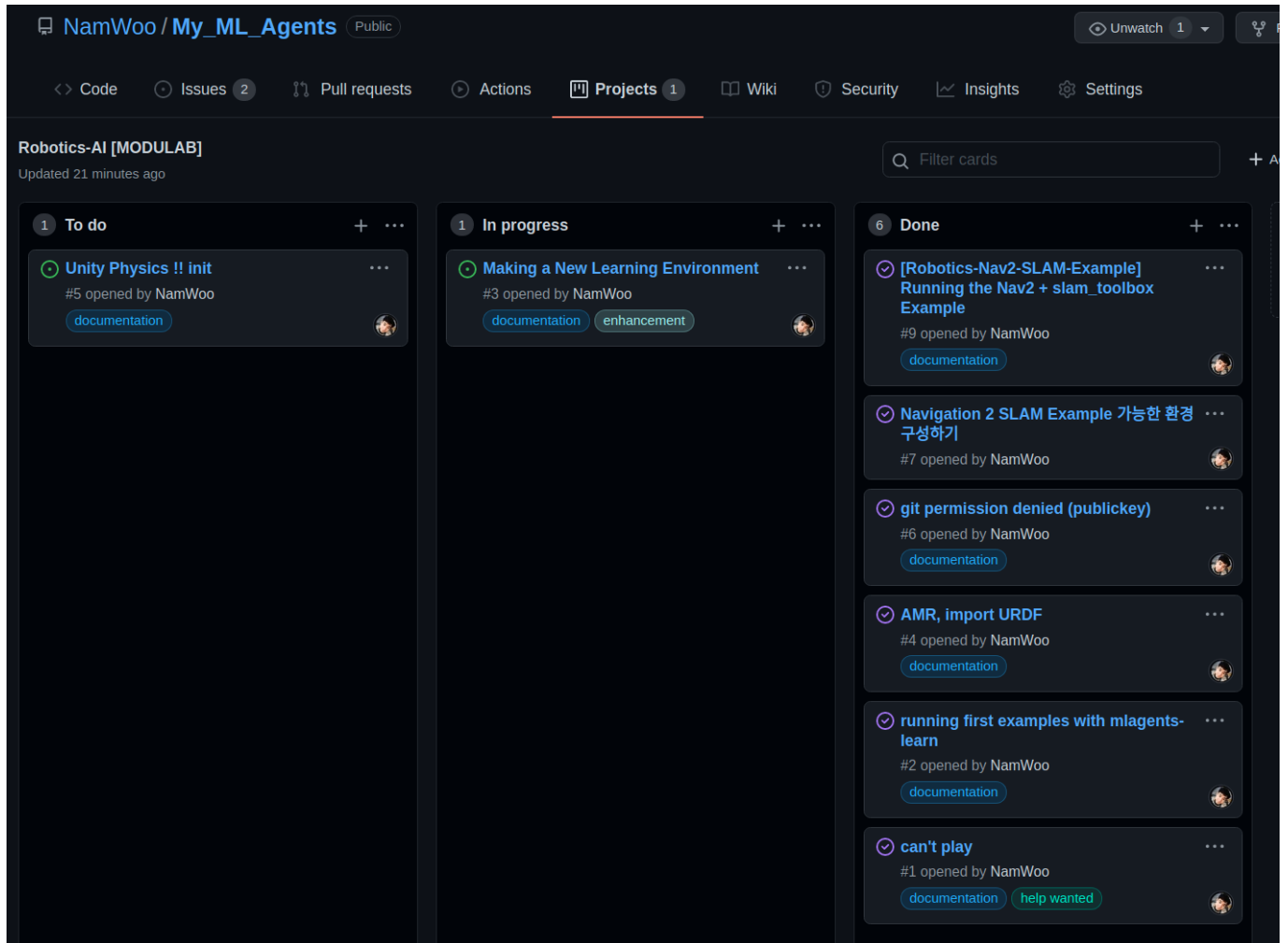


git 프로젝트로 매니지먼트 하면서 잘 기록해보자.

목표는 : 유니티 가상환경에서 AMR기반으로 강화학습을 적용!

- 모두연
 - robotics-ai lab <https://modulabs.co.kr/product/robotics-ai-lab/>

프로젝트 관리, 이슈 관리



- https://github.com/NamWoo/My_ML_Agents/projects/1

목차

index	연결	비고
1	boot_first_ubuntu	ubuntu 20.04로 이사가기
2	set_ubuntu	ubuntu 20.04를 설정하기
3	set_unity	unity를 설정하기
4	ml-agents	ml-agents Example를 구현하기
5	Robotics-Nav2-SLAM-Example	ROS2 Nav2 SLAM Example를 구현하기
6	URDF_Import	URDF를 unity에서 불러오기