**Лабораторная работа №2**

**Выполнила:** Исламова Сания

**Группа:** НПИмд-01-24

**Задачи:**

* Установить ROS2 Humble
* Изучить планировщик Pyperplan <https://github.com/aibasel/pyperplan>
* Построить модель среды с tb3 (4) с манипулятором, либо любой другой колесный робот с манипулятором <https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/machine_learning/>
* Создать ROS узел с планировщиком.
* Запуск (установка) VirtualBox
* Установка Linux Ubuntu на виртуальную машину

Изображение выглядит как текст, снимок экрана, программное обеспечение, Мультимедийное программное обеспечение

Автоматически созданное описание

* Установка ROS2

Изображение выглядит как текст, снимок экрана, программное обеспечение, Мультимедийное программное обеспечение

Автоматически созданное описание

Изображение выглядит как текст, снимок экрана, программное обеспечение, Мультимедийное программное обеспечение

Автоматически созданное описание

* Построить модель среды с tb3 (4) с манипулятором, либо любой другой колесный робот с манипулятором

Изображение выглядит как снимок экрана, Мультимедийное программное обеспечение, программное обеспечение, Графическое программное обеспечение

Автоматически созданное описание

* Установить Pyperplan

Изображение выглядит как текст, снимок экрана, программное обеспечение, Мультимедийное программное обеспечение

Автоматически созданное описание

* Создать ROS-узел

Изображение выглядит как текст, снимок экрана, программное обеспечение, Значок на компьютере

Автоматически созданное описание

Изображение выглядит как текст, снимок экрана, программное обеспечение, Мультимедийное программное обеспечение

Автоматически созданное описание