تمرین ۲ اصول علم ربات سارا قوام پور ۹۸۱۲۷۶۲۷۸۱

تمرین ۱

a

برای پیدا کردن rosdep key های لازم برای پکیج های که به عنوان dependency باید در فایل package.xml قرار بگیرند, باید با python.yaml قرار بگیرند, باید با مرچ کردن اسم آن پکیج در قایل های distribution.yaml, base.yaml,python.yaml کلید ها را یافت. فایل pip python dependencies حاوی apt system dependencies میباشد.

b

slam_toolbox از پکیج های خود راس است. در لینک گیتاب ros/rosdistro/humble و در فایل distribution.yaml و از خط ۶۲۶۵ شروع میشود.

Ffmpeg در ros/rosdistro/rosdep/base.yaml و از خط ۹۹۶ وجود دارد و عضو دسته ros/rosdistro/rosdep/base.yaml و از خط ۱۹۶۶ وجود دارد و عضو دسته rosdep قرار داد چون rosdep این فایل rosdep این فایل rosdep این دو را نصب میکند؟ پس از پیدا کردن این کلید ها را با central index که rosdistro میباشد مقایسه میکند تا بهترین پکیج راس را بیابد.

c

IDL یک اینترفیس مستقل از زبان ایجاد میکند که باعث میشود ارتباطات در راس بتواند بین کامپوننت هایی که به زبانها مختلفی نوشته شدهاند صورت بگیرد و امکان استفاده از پکیج ها و نود های با زبان متفاوت را ایجاد میکند و برای هر زبان یک پارسر دارد که دیتا هارا به دیتاتایپ های هر زبان تبدیل میکند.

تمرین ۲



