

Hur får vi information från en drönare till en annan.

CTU MRS

Multi Robot System (MRS)

Robot Operating System (ROS)

Grundproblem

1) Kommunikation mellan drönare i luften.



F4F

ctu-mrs.github.io

För att undvika kollision så skickar MRS ut de sista 20 punkterna i sin bana via WiFi.

Installera MRS

Source ROS2 Humble

ROS Topic = Brevlåda. Vad ska ingå i paketet.



Communication

Are there previous studies made on communication protocols? In order to not be a part of each others networks. If there are, how can we convert ROS2 Topics to sendable data?

