



组会汇报

黎振胜

背景和总体方案

基于 UML 的
远程交互平台
软件设计和实现

基于 ROS 的
移动机器人实
验系统设计和
实现

组会汇报

移动机器人远程交互软件设计与实现

黎振胜

中南大学机电工程学院

2016 年 12 月 21 日



目录

组会汇报

黎振胜

背景和总体方案

基于 UML 的
远程交互平台
软件设计和实现

基于 ROS 的
移动机器人实
验系统设计和
实现

1 背景和总体方案



目录

组会汇报

黎振胜

背景和总体方案

基于 UML 的
远程交互平台
软件设计和实现

基于 ROS 的
移动机器人实
验系统设计和
实现

1 背景和总体方案

2 基于 UML 的远程交互平台软件设计和实现



目录

组会汇报

黎振胜

背景和总体方案

基于 UML 的
远程交互平台
软件设计和实现

基于 ROS 的
移动机器人实
验系统设计和
实现

1 背景和总体方案

2 基于 UML 的远程交互平台软件设计和实现

3 基于 ROS 的移动机器人实验系统设计和实现



1. 背景和总体方案

背景

组会汇报

黎振胜

背景和总体方案

基于 UML 的
远程交互平台
软件设计和实现

基于 ROS 的
移动机器人实
验系统设计和
实现

这一张 PPT 讲解背景



2. 基于 UML 的远程交互平台软件设计和实现

组会汇报

黎振胜

阿富汗第三方撤

背景和总体方案

基于 UML 的
远程交互平台
软件设计和实现

基于 ROS 的
移动机器人实
验系统设计和
实现



3. 基于 ROS 的移动机器人实验系统设计和实现

组会汇报

黎振胜

背景和总体方案

基于 UML 的
远程交互平台
软件设计和实现

基于 ROS 的
移动机器人实
验系统设计和
实现