Compte Rendu

1- ROS est un système d’exploitation qui regroupe un ensemble d’outils informatique (des multiples fonctionnalités) open source

2- Programmer les robots

3 - Maintenu par une société californienne, Willow Garage , , fondée en 2006 par Scott Hassan

* « ..**Leur idée est que si l’on souhaite voir arriver les robots dans nos foyers, il faut pour cela accélérer les recherches en fournissant des bases hardware et software solides et qui soient open source**. » 🡪 Faciliter les développement robotique

4 – **Indigo** , Groovy ,Fuerte …

5-Navigation (amcl) ,Manipulation (moveit) ,Perception (gmapping) ,Fusion des données (robot\_localisation)

6- Exemple des outils :

Roscd : « cd » directement à un paquet

Roscore : lancer le nœud maitre + les paramètres de serveur

Rosrun <package> <nom\_du nœud> : lancer un nœud

Rosnode list : afficher la liste des nœuds ON

Rqt\_graph : afficher ce qui se passe dans le système sous forme d’un graphe

Roslaunch : lancer des nœuds simultanément

Rostopic type nom\_msg : afficher le type de message

Rosservice : une façon de communication entre les nœuds sous forme de ( question reponse )

Rosparam : configurer les paramètres de serveur : par exemple background :

Rosparam set /background\_r 130