

## Оглавление

1. Как установить VMWare station
2. Как установить Linux Ubuntu 20.04
3. Как установить ROS2
4. Как установить кастомные типы сообщений от Unitree
5. Как установить Mujoco вместе с моделями Unitree
6. Как получить информацию о сообщении топика
7. Как принять и отправить сообщение в топике
8. Публикатор и подписчик
9. Что такое LowCmd и LowState
10. Как отправить управляющий сигнал на робота
11. mujoco краткое дополнение
12. Решение ПЗК (прямая задача кинематики) и ОЗК (обратная задача кинематики)
13. Особенности взаимодействия с роботом в реальности и симуляции
14. Trouble shooting и часто задаваемые вопросы
15. Анализ направления осей и направления вращения суставов
16. Анализ направления осей и направления вращения суставов
17. Как преобразовать координаты точки из системы координат одного joint в систему координат другого

## Дополнительные ресурсы

1. Подробное видео по установке VMware и виртуальной машины для другой дисциплины
2. Методички в формате DOCX
3. Методички в формате PDF

## Видео-гайды, которые помогут Вам в работе

1. Гайд №1 Запуск Mujoco и разбор Mujoco config
2. Гайд №2 Отправка команд на моторы робота через терминал и с помощью графического интерфейса

3. Гайд №3 Базовые концепции ROS2 и средства разработки для упрощения работы с роботом
4. Гайд № 4 DDS, конфигурация, особенности работы в реальности и симуляции