

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

Дополнительные ресурсы

1. Подробное видео по установке VMware и виртуальной машины для другой дисциплины

Гайды записанные для олимпиады

2. Гайд_1 Запуск Mujoco и разбор Mujoco config
3. Гайд_2 Отправка команд на моторы робота через терминал и с помощью графического интерфейса
4. Гайд_3 Базовые концепции ROS2 и средства разработки для упрощения работы с роботом