

Robot Operating System

Adam Wolniakowski

Politechnika Białostocka

16 października, 2014

O czym będę mówić?

Co to jest ROS?

ROS (*Robot Operating System*) to open-source'owy, meta-system operacyjny, przeznaczony do zastosowań w robotyce. Zapewnia to, czego można oczekiwać od systemu operacyjnego:

- ▶ abstrakcję hardware
- ▶ kontrolę urządzeń na niskim poziomie
- ▶ przekazywanie danych między procesami
- ▶ komunikacja między różnymi hostami
- ▶ ...

Pojęcia

Node

Języki programowania

Współpraca z Matlabem i Simulinkiem

PRZYKŁAD

Stanowisko 'Bender'

Koniec

Dziękuję! Koniec!