

# HARD2021：ロボット制御のつくり方（第2回）

 [demura.net/robot/hard/20081.html](http://demura.net/robot/hard/20081.html)

2021.03.12



HARD2021スプリングワークショップ「第2回ロボット制御のつくり方」のサポートページです。ワークショップでは時間の都合上、シミュレータを使ってハンズオンを実施します。シミュレータと同じソースコードでリアルロボットも動きますので、是非ルンバを入手して試してください。シミュレータにはない感動がそこにはあります。

- 日 時  
2021年3月13日（土）14:00~16:00
- スライド  
作成中

- ハンズオン
  - シミュレータの使い方
    - HARD2021: シミュレータでルンバを動かそう! (第1回のホームワーク)
    - HARD2021: シミュレータで地図作成からナビゲーションまでしよう!
  - プログラミング
    - HARD2021: ルンバの位置をPythonプログラムで知ろう!
    - HARD2021: ルンバをPythonプログラムで動かそう!
    - HARD2021: ルンバをPythonプログラムでナビゲーションさせよう!
  - リアルロボット
    - Raspberry Pi4 (8GB RAM): ROS MelodicでRoombaを動かそう!
- 参考サイト
  - RoboticaUtnFraba Create autonomy Wiki
  - ROS Tutorial (日本語)
  - ROS Tutorial (最新版 英語)
  - ROSを用いた自律移動ロボットのシステム構築 (千葉工大 原さん)

終わり