

Introduzione a



giovannididio.bruno@gmail.com
@br1johnny
gbr1.github.io

è un framework



non è realtime



serve per accelerare lo sviluppo
della robotica



è fortemente basato
sulla community



licenze maggiormente utilizzate:
MIT o BSD



i nodi comunicano attraverso un
server:

ROSCORE



non esiste un
“linguaggio di programmazione”
definito



c'è il legame diretto tra software
e hardware



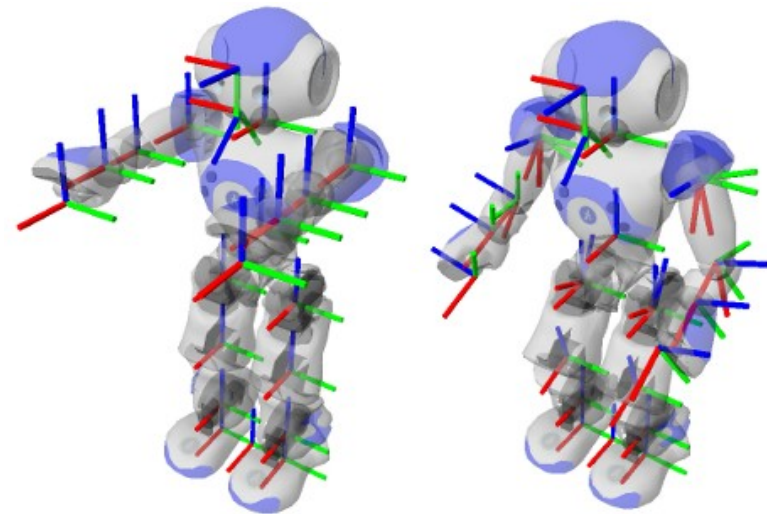
utilizza il Sistema Internazionale
kms

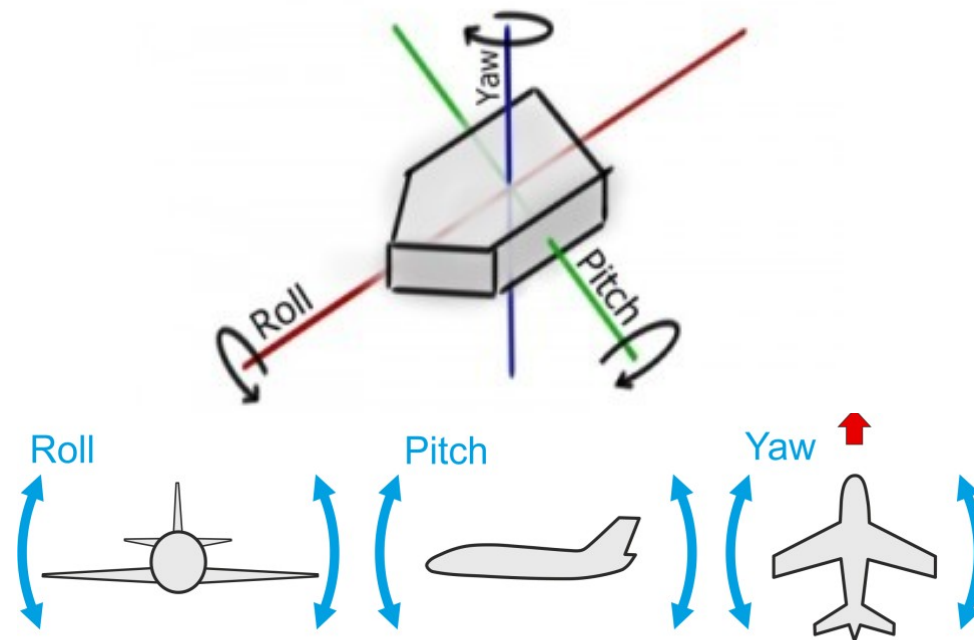
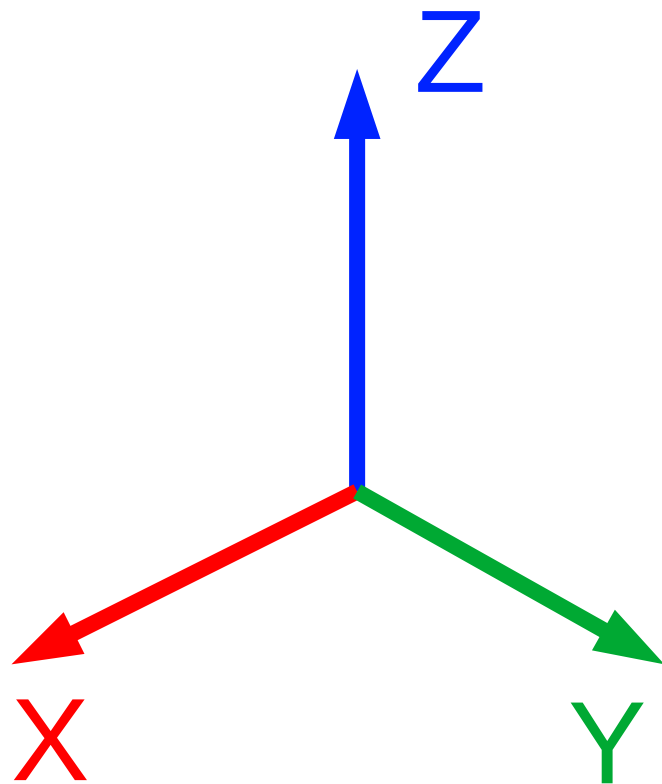


la meccanica è descritta come
URDF



utilizza xyz e rpy





Link utili

- Tutorial:
<http://wiki.ros.org/ROS/Tutorials>
- Forum:
<https://answers.ros.org/questions/>
- Documentazione:
<http://wiki.ros.org/Documentation>

