

# 2015 ROS YAZ OKULU



**İNOVASYON MÜHENDİSLİK**

Teknoloji Geliştirme, Danışmanlık, San. Tic. Ltd. Şti.

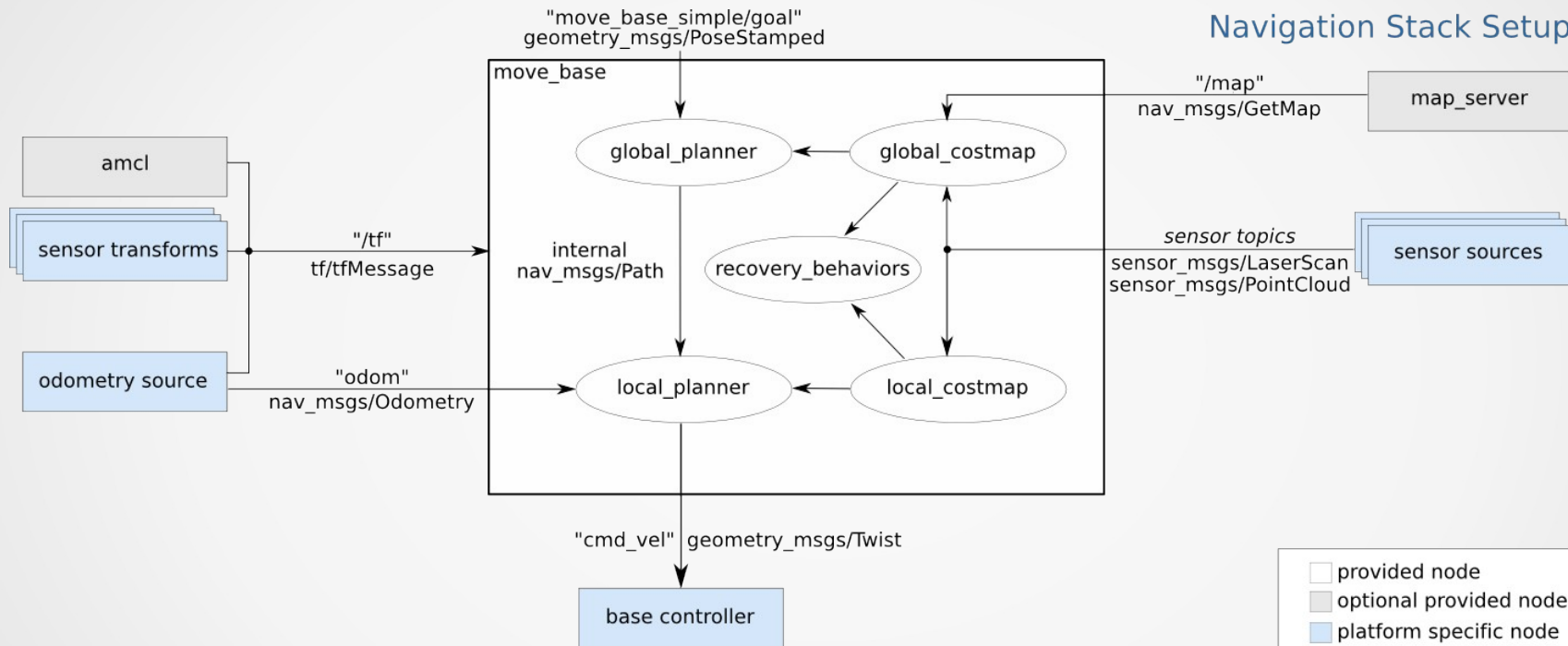
## ros paketleri

Mehmet AKÇAKOCA

13 Ağustos 2015  
Eskişehir

# Giriş

## Navigation Stack Setup



Mehmet AKÇAKOCA

2015 ROS(Robot Operating System) Kullanımı ve Gezgin Robot Uygulaması Yaz Okulu

12-14 Ağustos 2015, Eskişehir

# hector\_slam

- Slam paketidir.
- Gmapping ile karşılaştırıldığından odom'suz da çalışabilmektedir.
- [https://github.com/tu-darmstadt-ros-pkg/hector\\_slam](https://github.com/tu-darmstadt-ros-pkg/hector_slam)
- [http://wiki.ros.org/hector\\_slam](http://wiki.ros.org/hector_slam)



# amcl



- Particle filtre
- Konumlandırma
- <https://github.com/ros-planning/navigation>
- <http://wiki.ros.org/amcl>



# robot\_pose\_ekf

- Extended Kalman Filtre
- <https://github.com/ros-planning/navigation>
- [http://wiki.ros.org/robot\\_pose\\_ekf](http://wiki.ros.org/robot_pose_ekf)



# multimaster\_fkie

- Çoklu roscore çalıştırma
- [https://github.com/fkie/multimaster\\_fkie](https://github.com/fkie/multimaster_fkie)
- [http://wiki.ros.org/multimaster\\_fkie](http://wiki.ros.org/multimaster_fkie)



Mehmet AKÇAKOCA

2015 ROS(Robot Operating System) Kullanımı ve Gezgin Robot Uygulaması Yaz Okulu  
12-14 Ağustos 2015, Eskişehir

# move\_base

- Local ve global planner
- <https://github.com/ros-planning/navigation>
- [http://wiki.ros.org/move\\_base](http://wiki.ros.org/move_base)



# map\_server

- ROS harita sağlayıcı
- <https://github.com/ros-planning/navigation>
- [http://wiki.ros.org/map\\_server](http://wiki.ros.org/map_server)





# tf

- Koordinat dönüşümü
- <https://github.com/ros/geometry>
- <http://wiki.ros.org/tf>

