

20190222 報告

末永良太

2019 年 2 月 22 日

1 概要

ROS の勉強をしながら ROBOMECH の文章を書いています。

2 やったこと

2.1 ROS の勉強

研究室にあったオライリーの「プログラミング ROS」の 1-5 章を読んで手を動かし、roscore と rosrnn の関係、ワークスペースの作り方、ディレクトリ構成などを学びました。

2.2 ROBOMECH の文章を書く

こんな感じの構成かな、と想着て 1. 緒言と 2.1 センサーデータ共有プラットフォームの部分を 850 文字くらい書きました。

- 1. 緒言
- 2. センサーデータ共有プラットフォームの構成
 - 2.1 センサーデータ共有プラットフォーム
 - 2.2 場所情報タグを付与した ROS トピックの配信
- 3. 開発したシステム
 - 3.1 システム概要
 - 3.2- 未定
- 4. 結言

3 やること

まず、2 月末までに加藤先輩から教わった内容の午前中分を自分で動かせるようにし、これを見れば誰でも動かせるようになる！というようなドキュメントを書きます。

これをやりながら ROS のトピックになにかデータを紐づけて web 上にアップロードします。

4 参考文献

なし