

概率机器人三级项目

SUBTITLE HERE



MindShow.fun

2023-12-15

CONTENTS

- 概述
- 题目一：控制乌龟做圆形运动熟悉ROS当中的topic通讯
- 题目二：熟悉ROS中TF坐标变换的实现机制广播与监听
- 结论

01

概述

概述



机器人设计的复杂性



ROS的作用和优势



ROS2的推出和目标

02

**题目一：控制乌龟做圆形运动熟悉
ROS当中的topic通讯**

题目一：控制乌龟做圆形运动熟悉ROS当中的topic通讯

ROS的话题（Topics）通信机制

发布者和订阅者的关系

控制乌龟做矩形运动的步骤和代码示例

03

**题目二：熟悉ROS中TF坐标变换的
实现机制广播与监听**

题目二：熟悉ROS中TF坐标变换的实现机制广播与监听

参数服务功能、TF广播器和TF监听器的介绍

实现乌龟跟随移动的步骤和代码示例

04

结论

结论

- 📍 通过项目学习的收获和成果
- 📍 对ROS2开发框架的理解和能力



THE END
THANKS

