



### CONTENTS

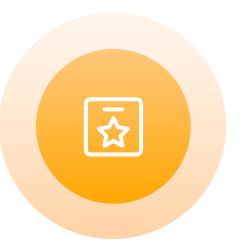
- 概述
- 题目一: 控制乌龟做圆形运动熟悉ROS当中的topic通讯
- 题目二:熟悉ROS中TF坐标变换的实现机制 广播与监听
- 结论

### 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

### 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

### 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

## 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



