

Moja práca v zimnom semestri

- nainštalovanie Linuxu a naučenie sa základov na prácu s ním a komunikáciu s robotom
- zoznamovanie sa s ROS knižnicami a základnými ROS konceptami, skúšanie práce s nimi pomocou rôznych tutoriálov, študovanie zdrojových kódov z príkladov
- vytvorenie vlastného ROS package a git repozitáru
- napísanie prvých jednoduchých publisherov a subscriberov, vyskúšanie si práce s lidarom a ramenom robota, tvorba jednoduchších programov (to_obstacle.cpp, move_arm.cpp)
- dokončenie a otestovanie prvého zložitejšieho programu, kde robot nasleduje človeka (follow_me.cpp)