



22 et 23 Juin 2026

| ATELIERS

24 et 25 Juin 2026

| CONFÉRENCE

## ATELIERS

### Nom de l'atelier

### ROS 2 meta bringup ?

#### Description

Le but de cet atelier est de présenter le [workspace tirrex](#) (basé sur ros2) qui permet de gérer de multiples plateformes robotiques, capteurs et algorithmes.  
Nous verrons que l'organisation de tirrex permet de rendre le changement de composants plus simple et interopérable (e.g. paramètres communs et topics similaires pour les différents capteurs compatibles).  
Nous mettrons cela en pratique lors d'une simulation de tâche agricole robotisée.  
Pour finir, nous montrerons comment cela facilite le passage de la simulation au réel ainsi que l'enregistrement de données robotiques.

#### Nom des formateurs

Cyrille Pierre, Clément Courcelle, Vincent Rousseau

#### Nombre de participants

30

#### Langue

Français

#### Durée de l'atelier

4h

#### Matériel

- \* Ordinateur portable sous Linux
- \* Logiciel à installer avant l'atelier :
  - Docker et docker-compose
  - Faire l'installation de template\_ws qui permet d'étendre le tirrex\_ws : [https://github.com/Tirrex-Roboterrium/template\\_ws#installation](https://github.com/Tirrex-Roboterrium/template_ws#installation)

#### Niveau attendu des participants

Intermédiaire