



ATELIERS

Nom de l'atelier

Introduction à ROS 2 Control à travers les kits ODRI

Description

Cet atelier vise à introduire les concepts fondamentaux de ros2-control. Ils sont introduits à travers la carte de contrôle de puissance uOmodri ou aussi connue comme udriver3, pour contrôler deux moteurs à entraînements directs. Nous introduirons d'abord les interfaces de contrôles, les interfaces d'états, les contrôleurs. La boucle de perception action sera décrite. Une brève introduction à la simulation via Gazebo de la plaque avec les moteurs à entraînements directs sera présentée. Les participants pourront programmer les robots à agir comme un système téléopéré ou comme une interface haptique.

Nom des formateurs

Olivier Stasse / Guilhem Saurel (LAAS CNRS)

Nombre de participants

24

Langue

French

Durée de l'atelier

4h

Matériel

- * A laptop running Linux Ubuntu 24.04 LTS with Jazzy, necessary for simulation
- * Software to install before the workshop:
- * Jazzy

Niveau attendu des participants

Beginners