



ATELIERS

Nom de l'atelier

Initiation à ROS 2 !

Description

Ce workshop de 4 heures s'adresse aux débutants souhaitant découvrir ROS 2 de zéro. La première partie couvre les bases théoriques et pratiques : concepts fondamentaux (nœuds, topics, services, actions), gestion des workspaces et packages, et prise en main des outils essentiels comme RViz2, RQT et ROSBag. La seconde partie plonge dans la robotique de manipulation avec TF2 pour la gestion des repères géométriques, le format URDF/XACRO pour décrire un robot, MoveIt 2 pour la planification de trajectoires avec évitement de collisions, et ROS 2 Control pour l'abstraction hardware (l'invité de cette année étant le maintenir principale de ROS 2 Control !).

Ce workshop comporte 4 exercices allant création d'un workspace à la manipulation d'un bras UR10 dans RViz

Nom des formateurs

Ludovic Delval (IRT Jules Verne)

Nombre de participants

20

Langue

Français

Durée de l'atelier

4h

Matériel

- * Un PC portable avec Linux et ubuntu 22.04 ou 24/04 (Possible windows mais pas garanti que tout marche)
- Si possible Docker (mais pas forcément nécessaire)

Niveau attendu des participants

Beginners