

LARtk 4

Jorge Almeida

Departamento de Engenharia Mecânica
Universidade de Aveiro
almeida.j@ua.pt

19 de Março de 2014

O que é?

- Repositório com o material produzido por membros do LAR
- Composto por *packages* ROS formato *catkin*
- Estrutura em árvore

Estrutura

src/

 applications/

 bases/

 demos/

 hmi/

 navigation/

 perception/

 planning/

 sensors/

 utils/

Descrição

applications conjuntos de *launch files* para lançar uma aplicação final

bases controlo de *hardware*

demos demonstrações simples

hmi *human machine interface*

navigation módulos para navegação autónoma

perception detecção de pedestres, objetos, estrada, etc.

planning planeamento de trajetórias

sensors comunicação com sensores

utils utilidades gerais

Como utilizar

- Criar a pasta *workincopies* na vossa pasta home já deve existir
- Descarregar para a pasta *workincopies* o repositório:
svn checkout <http://lars.mec.ua.pt/svn/lar4> –username USERNAME
- Criar um novo *catkin workspace* na pasta *lar4* em *workincopies/lar4/src*, fazer *catkin_init_workspace*
- Criar *packages* novos e fazer *commit*

Regras

- Não são permitidas letras maiúsculas nos nomes dos *packages*
- Não criar mensagens novas, utilizar as existentes!
- Não replicar funcionalidades, procurar primeiro!
procurar na net um *package* ROS
se não encontrar, procurar no LARtk4
só depois criar
- Tentem inspirarem-se nos *packages* já existentes, a nível de organização e nomenclatura