



ROS

机器人操作系统及其应用

2016暑期学校

2016.7.22~7.28

智能机器人运动与视觉实验室

华东师范大学（中山北路校区）

JADE
TURTLE
ROS



ROS 2

2016.7.22~7.28

ROS 暑期学校

SUMMER SCHOOL

主持人：裴麒凯

2016年7月25日

第四天（2016年7月25日），地点：理科楼B222

主题：ROS机器人开发框架项目开发实战

时间	题目	报告人
9:00 AM -- 9:15 AM	暑期学校讲者介绍	裴麒凯
9:15 AM -- 10:45 AM	ROS-Industrial基础 华东师范大学	刘要
10:45 AM -- 11:00 AM	茶歇休息15分钟	
11:00 AM -- 12:30 PM	ROS-Industrial基础 华东师范大学	刘要
	午餐 企业产品展	
13:30 PM -- 15:00 PM	利用循环神经网络进行序列数据学习 (Sequence Learning using Recurrent Neural Networks) 蓝胖子机器人（深圳）	龙品辛
15:00 PM -- 15:15 PM	茶歇交流活动	
15:15 PM -- 17:45 PM	高维路径规划在ROS中的实现 (A Implement of High DOF Path Planning in ROS: From An Engineer's Perspective) 蓝胖子机器人（深圳） (机器人操作系统QQ群主)	廖欣祎

就餐

河西食堂：二楼可现金

韩国餐厅：二楼可现金

可以借周边同学校园卡

证书

姓名、学校、省份证、学号

无线网络热点

ECNU: 需要打开浏览器
根据提示输入WEB账号/密码

下面两个热点无需密码

ROSSUMMERSCHOOL_1

ROSSUMMERSCHOOL_2

机器人操作系统（ROS） 暑期学校公众号



ROS基金会淘宝二维码



JADE
TURTLE
ROS



ROS 2

2016.7.22~7.28

ROS 暑期学校

SUMMER SCHOOL

讲者介绍

2016年7月25日

刘要



2014年本科毕业于华东师范大学。

现为华东师范大学“智能机器人运动与视觉实验室”硕士研究生。

研究方向：

四旋翼飞行器，基于ROS的工业机械臂。

开源产品：飞行器测试平台

<http://www.dronetester.us>。

申请发明专利4项。



廖欣祎

现在Dorabot机器人工作。

西北工业大学本科毕业, 原西北工业大学robocup@home 项目组负责人。有比较丰富的ROS系统搭建集成经验。

2014年DJI 实习搭建自主分布式小车对战系统。

2015 Baidu IDL UAV组协助搭建motion capture + px4 无人机测试控制系统。

写过一些ROS的文章, 线上ROS社区主要管理者---西工大一小学生。



7月25日晨跑，领跑人：任花