



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



2

2016.7.22~7.28

ROS 暑期学校

SUMMER SCHOOL

主持人：张曼妮

2016年7月26日

第五天（2016年7月26日），地点：理科楼B222

主题：ROS机器人开发框架进阶

时间	题目	报告人
9:00 AM -- 9:15 AM	暑期学校讲者介绍	张曼妮
9:15 AM -- 10:45 AM	如何在非ROS程序中使用ROS 爱啃萝卜机器人（深圳）	董超
10:45 AM -- 11:00 AM	茶歇休息15分钟	
11:00 AM -- 12:30 PM	如何在ROS中用RPLIDAR A2雷达来构建地图 思岚SLAMTEC（上海）	赵永华
	集体照 地点：毛主席像前草坪，时间：上午课程结束后 所需时间：2分钟	
	午餐，企业产品展	
13:30 PM -- 15:00 PM	ROS中的人工智能	马庆华
15:00 PM -- 15:15 PM	茶歇交流活动	
15:15 PM -- 17:45 PM	ROS中的人工智能	马庆华

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



董超

爱肯萝卜机器人合伙人

智能机器人狂热爱好者



对ROS框架深入了解，活跃于泡泡机器人社区

现与公司担任项目经理，负责机器人上层软件架构



赵永华

2016年毕业于哈尔滨工业大学深圳研究生院，控制科学与工程工学硕士。

2014-2015年，在香港中文大学机器人与智能制造实验室担任研究助理，有基于Zigbee的太阳能路灯控制系统设计、四旋翼控制系统设计、基于二维码的天花板视觉SLAM等丰富的项目经验。

现任职于上海思岚科技有限公司（SLAMTEC）算法工程师，对于SLAM算法、ROS（机器人操作系统）、C/C++程序开发、Windows/Ubuntu程序开发等技术有丰富的实操经验。

主要管理RPLIDAR在ROS社区的运营



马庆华

5年ROS科研及工业项目开发经验；

曾任上海硅步项目经理、项目技术主管，现任上海一坤技术经理；

组织参与过多次ROS培训，编著有《ROS入门与实战一书》；

致力于Navigation, MoveIt! , GraspIt!, ORK, RoboEarth等ROS核心框架的整合。



7月26日晨跑， 领跑人：张新宇， 黄楠