



UNIVERSITÄT
KOBLENZ · LANDAU



FEDERACIÓN MEXICANA DE
ROBÓTICA



COMPUTERVISUALISTIK

Se les invita cordialmente al taller de ROS que será impartido por Viktor Seib de la Universidad de Koblenz Landau. Este taller se llevara acabo del 10 al 14 de agosto, de las 16hrs a las 20hrs, en el auditorio Raul Marsal, en el edificio Bernardo Quintana de la Facultad de Ingeniería de la UNAM.

El taller consistirá de 2 horas de teoría y dos horas de practica. Los dos primeros días estarán dedicados a una introducción general de ROS y en los tres días siguientes una introducción a paquetes de Open Source de ROS, comúnmente utilizados en competencias de robots como el RoboCup.

Los temas que se cubriran son los siguientes:

1. Lunes
 1. Introduction to ROS and basic concepts
 2. Command line tools
 3. Creating ROS nodes with C++
2. Martes
 1. Introduction to RVIZ
 2. Basic concepts of TF
 3. Creating ROS nodes to display markers and sensor data
3. Miércoles
 1. Graphical user interface “homer gui”
 2. Mapping
 3. Navigation
4. Jueves
 1. Object recognition in 2D images
 2. Combining recognition with table-top object segmentation
 3. Outlook to 3D shape recognition
5. Viernes
 1. Speech Recognition and Synthesis
 2. Discussion with questions and answers
 3. Summary and conclusion

Informes: Laboratorio de Bio-Robótica, Facultad de Ingeniería, biorobotics.fi-p.unam.mx