

附件 1:

研修班日程安排表（拟定）

时间	大纲	内容
4 月 22 日 (星期五)	ROS 机器人操作系统概述	1.1 ROS 机器人操作系统发展历史 1.2 ROS 系统构架 1.3 ROS 通信机制
	ROS 开发环境和传感器	1.4 ROS 开发环境和常用工具 1.5 从 XBot-U 认识常见传感器 1.6 常见传感器的数据显示实战
4 月 23 日 (星期六)	ROS 编程基础	2.1 ROSPY - Topic - Service - Action
	SLAM 和导航	2.2 激光 SLAM 基本概念 2.3 SLAM 建图实战 2.4 导航基本概念 2.5 导航实战
4 月 24 日 (星期日)	机械臂	3.1 机械臂基础 3.2 ROS Moveit! 基础 3.3 Moveit! 的 Python 编程
	人工智能在机器人中的应用实战	3.4 机器学习、深度学习基础 3.5 基于开源项目的实战：手势控制机器人移动 3.6 基于商用项目的实战：博物馆讲解机器人项目实战掌握开源机器学习项目，如人脸识别和手势识别，结合 ROS 进行编程的方法。掌握商用项目，如优图人脸识别、讯飞语音识别，结合 ROS 进行编程的方法。
4 月 25 日 (星期一)	中科院软件所	4.1 技术交流