

## ROS Tutorijali

Ispod su date reference za dva lanca tutorijala: (1) ROS wiki lanac i (2) TU Delft OCW lanac.

### ROS wiki lanac

ROS wiki lanac čine sledeći tutorijali:

1. [Instalacija i konfigurisanje ROS okruženja](#)
2. [Navigacija u ROS sistemu datoteka](#)
3. [Pravljenje ROS paketa](#)
4. [Kompajliranje i povezivanje ROS paketa](#)
5. [Upoznavanje sa ROS čvorovima \(procesima\)](#)
6. [Upoznavanje sa ROS temama](#)
7. [Upoznavanje sa ROS servisima \(uslugama\) i parametrima](#)
8. [Korišćenje čvora rqt\\_console i komande roslaunch](#)
9. [Korišćenje komande rosed za uređivanje datoteka u ROS](#)
10. [Pravljenje ROS "msg" i "srv" datoteka](#)
11. [Pisanje jednostavnog izdavača i pretplatnika \(C++\)](#)
12. [Ispitivanje jednostavnog izdavača i pretplatnika \(C++\)](#)
13. [Pisanje jednostavnog servisa i klijenta \(C++\)](#)
14. [Ispitivanje jednostavnog servisa i klijenta \(C++\)](#)
15. [Snimanje i reprodukcija podataka u/iz tzv. tašne \(datoteka podataka\)](#)
16. [Čitanje poruka iz tašne](#)
17. [Upoznavanje sa alatom \(za analizu problema/grešaka\) roswtf](#)
18. [Navigacija u ROS wiki](#)

### TU Delft OCW lanac

[TU Delft OCW lanac](#) je organizovan u dva paralelna (pod)lanca: (1) [lekcije](#) i (2) [lektira](#).

Lektira uključuje: [3.5.2 Quadcopter tutorials](#), [3.5.3 Husky Tutorials](#), i [3.5.4 TurtleBot 3](#).