

# Forschungsprojekt PersonA-PP

## Persönliche Assistenz für Patienten in der Pflege



## Studienarbeit

### Aufbau eines verteilten Systems auf der Basis von ROS

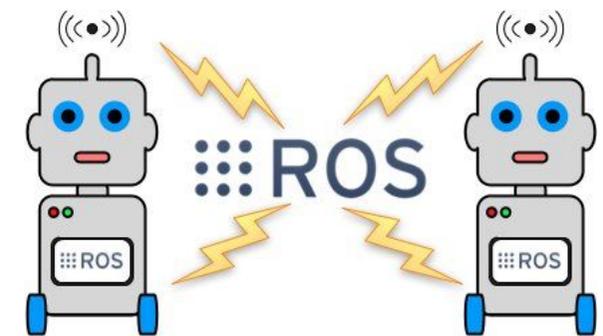
Das Software-Framework ROS (Robot Operating System) ermöglicht die einfache Erstellung von Applikationen für zahlreiche durch dieses Framework unterstützte Roboter.

- Einarbeitung in das Konzept von ROS (Knoten)
- Prototypische Portierung einer vorhandenen ROS-Applikation auf ein verteiltes Rechnersystem
- Dokumentation der allgemeinen Vorgehensweise
- Einpflegen der Erkenntnisse in das Projekt-Wiki

### Ansprechpartner:

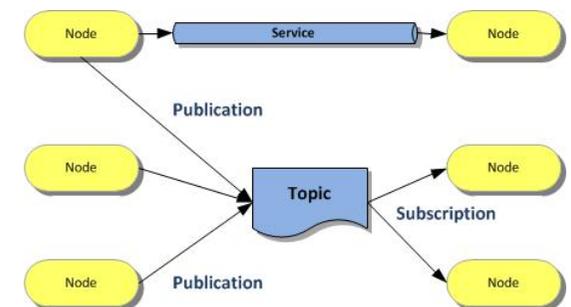
Prof. Dr. Dagmar Meyer (dagmar.meyer@ostfalia.de)

Kai Kriegel (k.kriegel@ostfalia.de)



Grafik: <https://www.instructables.com/id/Getting-Started-with-ROS-Robotic-Operating-System/>

# ROS



Grafik: <https://www.generationrobots.com/blog/de/ros-robot-operating-system/>