

UNIT 1.2.1 Harman Web site <http://sceweb.sce.uhcl.edu/harman/>

**Professor and Chair of Engineering Department** [TLH Bio](#)  
[Robots In The Lab](#) [Swarmathon Competition](#)

<http://sceweb.sce.uhcl.edu/harman/courses.htm>

Find Course: **CENG 5435: Robotics and ROS**

The course presents a study of techniques applied to the study of robotics. The purpose is to introduce the students to the use of the Robot Operating System and the techniques necessary to program and control real robots such as Baxter, mobile robots such as Turtlebot, and flying robots such as Bebop.

Talk November 6,2017 Textbook for Course *RosRoboticsByExample 2nd*

Syllabus CENG 5435 Fall2017 FirstVideos ROS Robots

[HomeworkEssayRequirements](#) [D158ExercisesUbuntu](#)

Homework: [HW1](#) [HW2](#) [HW3](#) [HW4](#) [HW5](#) [D158](#) [HW6](#)

[HW7](#) [First Project Report](#) [Nov14](#) [HW8](#) [Nov21](#)

LAB: Practice [HW5](#) [MoreTurtlesim](#) [UbuntuPractice](#)

[Introducing MoveIt!](#) [Using a state machine](#)

[FinalReportGuideLines](#)

Chapter1 [Turtlesim References](#) [Turtlesim Guide](#) [TurtlesimControl](#)  
[TurtlesimCheatSheet](#) [Tf tutorials](#) [Turtlesim Pose.PY](#)

Chapter 2 [URDF](#)

Chapter 3 [TurtleBotGuideI](#) [TurtleBot&Mobile Robots](#)

Chapter 4 [TurtleBot-2-CheatSheet-Mapping](#)

[ROS Summary](#) [ROS OS IEEE](#) [ROSppt](#) [Long](#)

[ROS Original Design](#) [Quigley](#)

[ROS update&Git](#)

[BAXTER THE ROBOT NASA](#) [Baxter Introductory Videos](#)

[Baxter Introduction Guide](#) [Baxter User's Guide](#) [Baxter-ROS](#)

[Baxter&ROS](#) [References](#)

[Movelt Guide](#) [Rethink](#) [Movelt](#) [URDF](#)

[PeterCorke MOOG](#) [PythonReferences](#)

[Safety](#) [Patent873](#) [Collaborative Robots](#)

[ArmControlKeyBoard](#) [Issac Asimov](#)

[References](#) [Kinematics](#) [FinalReview](#)

---