



ROS 2 — BOOTCAMP

---

# ROS 2 — Bootcamp

Démo du thème custom · vitrine des capacités



IDENTITÉ • 01

# Palette & typographie



## Palette

	primary	#1F6F8B
	accent	#40A8C4
	industrial	#FF7A1A
	success	#5BC07A
	warn	#E5A552
	danger	#E45858

## Typographie

DISPLAY · SPACE GROTESK

# ROS 2 — Bootcamp

TEXTE · INTER

Cours intensif robotique mobile et  
manipulation, full-stack ROS 2.

CODE · JETBRAINS MONO

```
ros2 run kiwi_bringup launch.py
```

LAYOUTS • 02

# Layouts disponibles

4 layouts custom + le `default` Slidev. Plus de détails dans `packages/theme-bootcamp/README.md`.



# Inventaire

Layout	Usage
<code>cover</code>	Première slide d'un deck (titre + sous-titre + day)
<code>section</code>	Séparateur de partie (eyebrow + grand titre)
<code>two-cols</code>	Deux colonnes 50/50, slot <code>left</code> (default) et <code>right</code>
<code>end</code>	Slide finale (Questions ? + logo + repo)
<code>default</code>	Slide texte standard avec footer global

Le footer global (logo + brand + page) apparaît automatiquement sur **tous** les layouts sauf `cover` et `end`.

ANIMATIONS · 03

# v-click



# Liste progressive

# Liste progressive

Premier point — apparaît au clic 1

# Liste progressive

Premier point — apparaît au clic 1

Deuxième point — apparaît au clic 2

# Liste progressive

Premier point — apparaît au clic 1

Deuxième point — apparaît au clic 2

Troisième point — apparaît au clic 3

# Liste progressive

Premier point — apparaît au clic 1

Deuxième point — apparaît au clic 2

Troisième point — apparaît au clic 3

Bloc séparé qui apparaît à la fin.

MATH · 04

# Équations KaTeX



# Cinématique différentielle

Modèle d'une base mobile à roues différentielles :

$$\dot{x} = v \cos \theta, \quad \dot{y} = v \sin \theta, \quad \dot{\theta} = \omega$$

Jacobien d'un bras planaire 2-DOF :

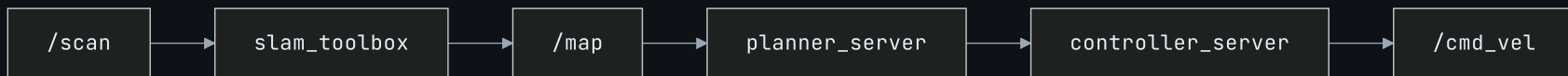
$$J(\theta) = \begin{bmatrix} -l_1 \sin \theta_1 - l_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) & -l_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) \\ l_1 \cos \theta_1 + l_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) & l_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) \end{bmatrix}$$

DIAGRAMMES · 05

# Mermaid



# Pipeline Nav2 simplifié



Le thème Mermaid est configuré au niveau du theme Slidev ( `setup/mermaid.ts` ), pas du deck — il s'applique au PDF comme au HTML.

CODE · 06

# Coloration syntaxique



# Publisher minimal `rcLpy`

```
import rcLpy
from rcLpy.node import Node
from std_msgs.msg import String

class MinimalPublisher(Node):
    def __init__(self):
        super().__init__("minimal_publisher")
        self.publisher_ = self.create_publisher(String, "topic", 10)
        timer_period = 0.5
        self.timer = self.create_timer(timer_period, self.timer_callback)

    def timer_callback(self):
        msg = String()
        msg.data = "Hello ROS 2"
        self.publisher_.publish(msg)
```

Shiki avec **line highlighting** progressif (clic) et **language detection** automatique.

# Publisher minimal `rcLpy`

```
import rcLpy
from rcLpy.node import Node
from std_msgs.msg import String

class MinimalPublisher(Node):
    def __init__(self):
        super().__init__("minimal_publisher")
        self.publisher_ = self.create_publisher(String, "topic", 10)
        timer_period = 0.5
        self.timer = self.create_timer(timer_period, self.timer_callback)

    def timer_callback(self):
        msg = String()
        msg.data = "Hello ROS 2"
        self.publisher_.publish(msg)
```

Shiki avec **line highlighting** progressif (clic) et **language detection** automatique.

# Publisher minimal `rclpy`

```
import rclpy
from rclpy.node import Node
from std_msgs.msg import String

class MinimalPublisher(Node):
    def __init__(self):
        super().__init__("minimal_publisher")
        self.publisher_ = self.create_publisher(String, "topic", 10)
        timer_period = 0.5
        self.timer = self.create_timer(timer_period, self.timer_callback)

    def timer_callback(self):
        msg = String()
        msg.data = "Hello ROS 2"
        self.publisher_.publish(msg)
```

Shiki avec **line highlighting** progressif (clic) et **language detection** automatique.



# ROS 2 — BOOTCAMP

## Questions ?

ROS 2 — Bootcamp · Perpignan 2026

[github.com/EtienneSchmitz/ros2\\_course](https://github.com/EtienneSchmitz/ros2_course)

