

## Лабораторная работа № 5. Использование Gazebo

В данной лабораторной работе предлагается реализовать ту же ситуацию, что и в лабораторной работе № 3. Дополнительные ограничения:

- вместо Rviz необходимо использовать Gazebo
- извлекая информацию о преследуемом роботе из tf, нельзя указывать *world* в качестве базового фрейма
- роботы должны быть визуализированы правдоподобно (нельзя обозначать роботов статичными квадратами)

### Дополнительные сведения

По умолчанию при запуске

```
roslaunch gazebo_ros gazebo
```

физика симулятора “стоит на паузе”. Отключить этот режим можно, например, используя сервис `/gazebo/unpause_physics`. Информацию о типе сообщения, принимаемого сервисом можно узнать командой

```
rosservice info
```

From:

<http://se.moevm.info/> - **se.moevm.info**

Permanent link:

<http://se.moevm.info/doku.php/courses:ros:lab5?rev=1477379106>

Last update: **2022/12/10 09:08**

