


Занятие № 7. Gazebo

Rviz не является единственным способом визуализировать информацию в ROS. Ещё одним способом отобразить визуальное состояние системы является пакет Gazebo. Конечно, нет необходимости разрабатывать и пользоваться двумя пакетами, которые выполняют одинаковые функции, и говорить о том, что это два равноценных способа визуализации неверно. На самом деле Gazebo - это немного большее, чем просто визуализатор; это целый симулятор мира с описанной физикой. Кроме того, в gazebo основными объектами являются не точки и линии, а трёхмерные объекты, обычно более или менее чётко нарисованные (вместо условных точек и сфер в Rviz).

Например, один из самых простых объектов в Gazebo - это робот “пионер” [Pioneer 2 DX](#). Так он выглядит в симуляторе Gazebo. 

Основная цель симулятора - демонстрировать результат работы программы в виде, удобном для восприятия. Для описания внешнего вида объектов используется язык разметки xml. Некоторые объекты уже описаны и могут быть скачаны с официального сайта gazebo. Однако, объекты можно создавать самостоятельно из простых фигур, типа кубов, сфер и прочих.

From:

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

Permanent link:

<http://se.moevm.info/doku.php/courses:ros:class7?rev=1477308100> 

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