Задание

Запустить Navigation Stack, используя TurtleSim Navigation. Объяснить, какие ноды запускаются и что они делают

Примечание

Краткую инструкцию можно найти здесь
http://www.sauravag.com/2016/10/how-to-setup-turtlebot-simulator-in-ros-with-gazebo/

Описание всех пакетов, входящих в navigation stack, можно найти здесь
http://wiki.ros.org/navigation

From:
http://se.moevm.info/ - **se.moevm.info**

Permanent link:
http://se.moevm.info/doku.php/courses:ros:lab4

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