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

При запуске

```
rosrun gazebo_ros gazebo
```

физика симулятора может “стоять 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

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