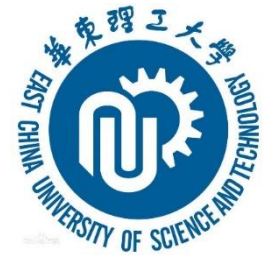


【ROS机械臂入门教程】

第10讲 ROS-Moveit与深度学习

小五

日期 2023/2/12



目录

「1」 引入

「2」 实战

■ ROS-Moveit!

ROS-melodic以及之前版本Moveit!默认使用python2.7

ROS-noetic以及ROS2支持python3

■ 深度学习

深度学习均使用python3，且深度学习一般需要在虚拟环境中配置环境

如何将深度学习融入ROS呢？

■ ROS-Moveit!

ROS-melodic以及之前版本Moveit!默认使用python2.7

ROS-noetic以及ROS2支持python3

■ 深度学习

深度学习均使用python3, 且深度学习一般需要在虚拟环境中配置环境

ROS和Anaconda共存!

■ ROS与Anaconda共存

➤ 1.一键安装ROS

```
$ wget http://fishros.com/install -O fishros && bash fishros
```

➤ 2.安装anaconda

```
https://blog.csdn.net/KIK9973/article/details/118772450
```

百度搜索对应ubuntu版本的anaconda安装教程

➤ 3.anaconda中创建虚拟环境

```
conda create -n YOUR_ENV_NAME python=3.7
```

➤ 4.在虚拟环境中安装ros库

```
$ conda activate YOUR_ENV_NAME
```

```
$ pip install rospkg/rospy
```

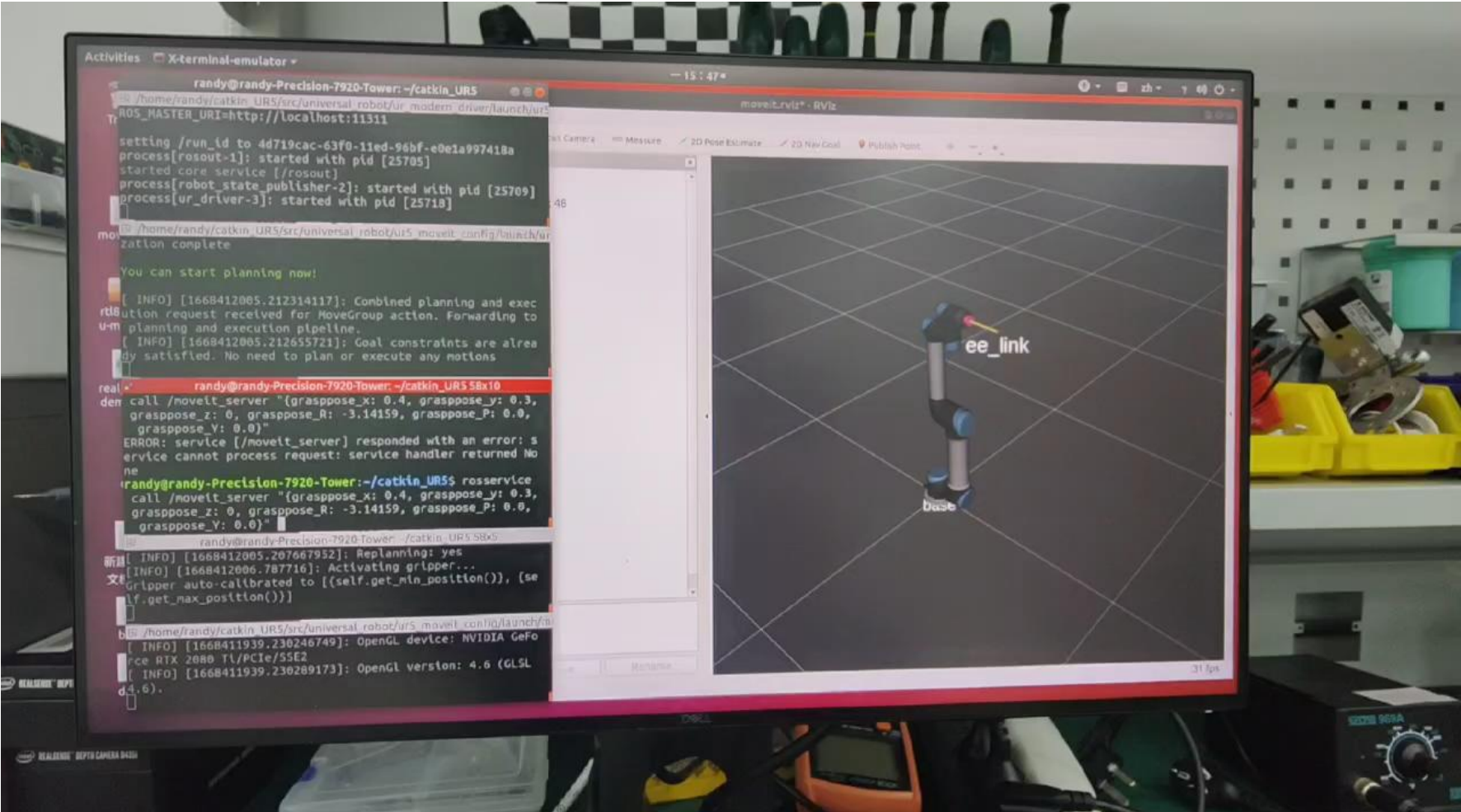
注：不管是不是虚拟环境,只要安装了rospkg 就一定能找到ros的包如rospy, std_msgs等, 因此便可进行话题通信和服务通信

➤ 5.将moveit功能封装成一个server (第6讲-Moveit基础-python/ros服务通信)

```
$ rosrun ur_planning moveitServer.py
```

➤ 6.YOUR_ENV_NAME环境中脚本中写一个client, 通过服务通信与moveit功能连接

ROS控制机械臂进行抓取



教程视频会持续更新

敬请期待！