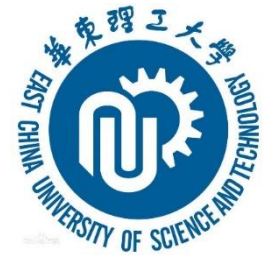


【ROS机械臂入门教程】

第5讲 Gazebo仿真/控制真实机器人

小五

日期 2023/1/14



目录

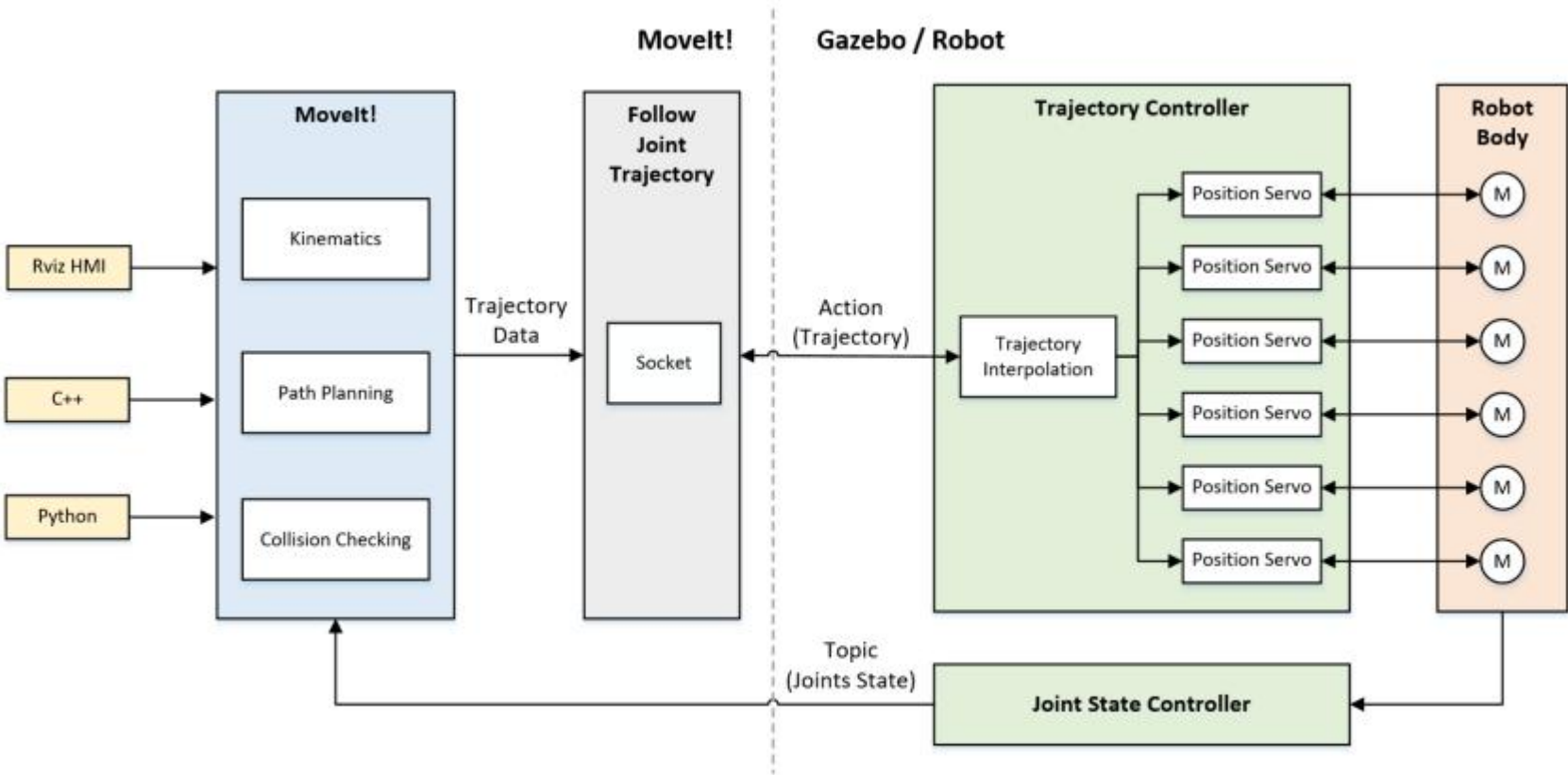
「1」 Moevit与控制器的连接

「2」 Gazebo仿真

「3」 控制真实机器人

1 Moveit与控制器的连接

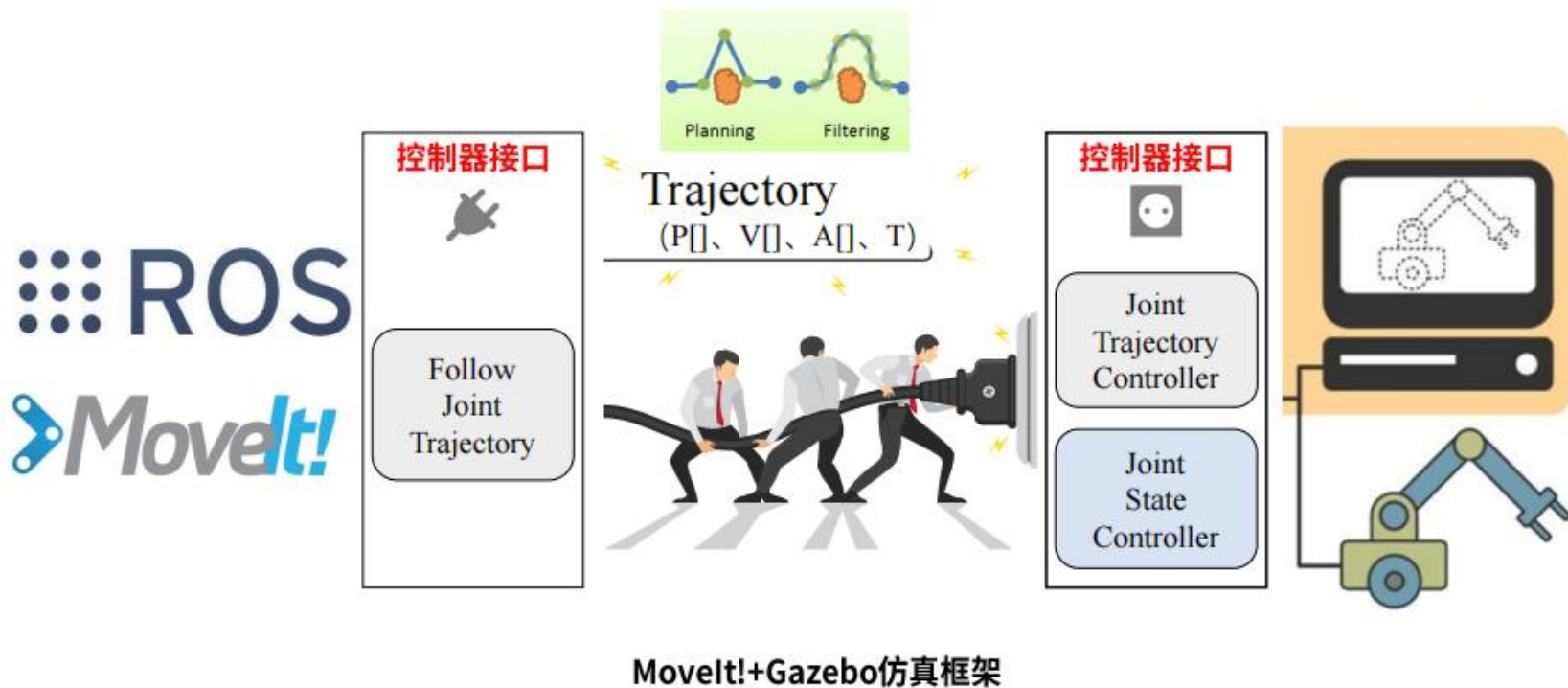
■ 通过Trajectory连接



Moveit!机器人控制框架

1 Moveit与控制器的连接

■ 通过Trajectory连接



■ 使用方式

gazebo仿真中控制机器人

```
roslaunch ur_gazebo ur5.launch
```

```
roslaunch ur5_moveit_config ur5_moveit_planning_execution.launch sim:=true
```

```
roslaunch ur5_moveit_config moveit_rviz.launch config:=true
```

控制真实UR5机器人

一键启动: `roslaunch ur_planning start_ur5.launch`

分开启动:

```
roslaunch ur_modern_driver ur5_bringup.launch
```

```
roslaunch ur5_moveit_config ur5_moveit_planning_execution.launch
```

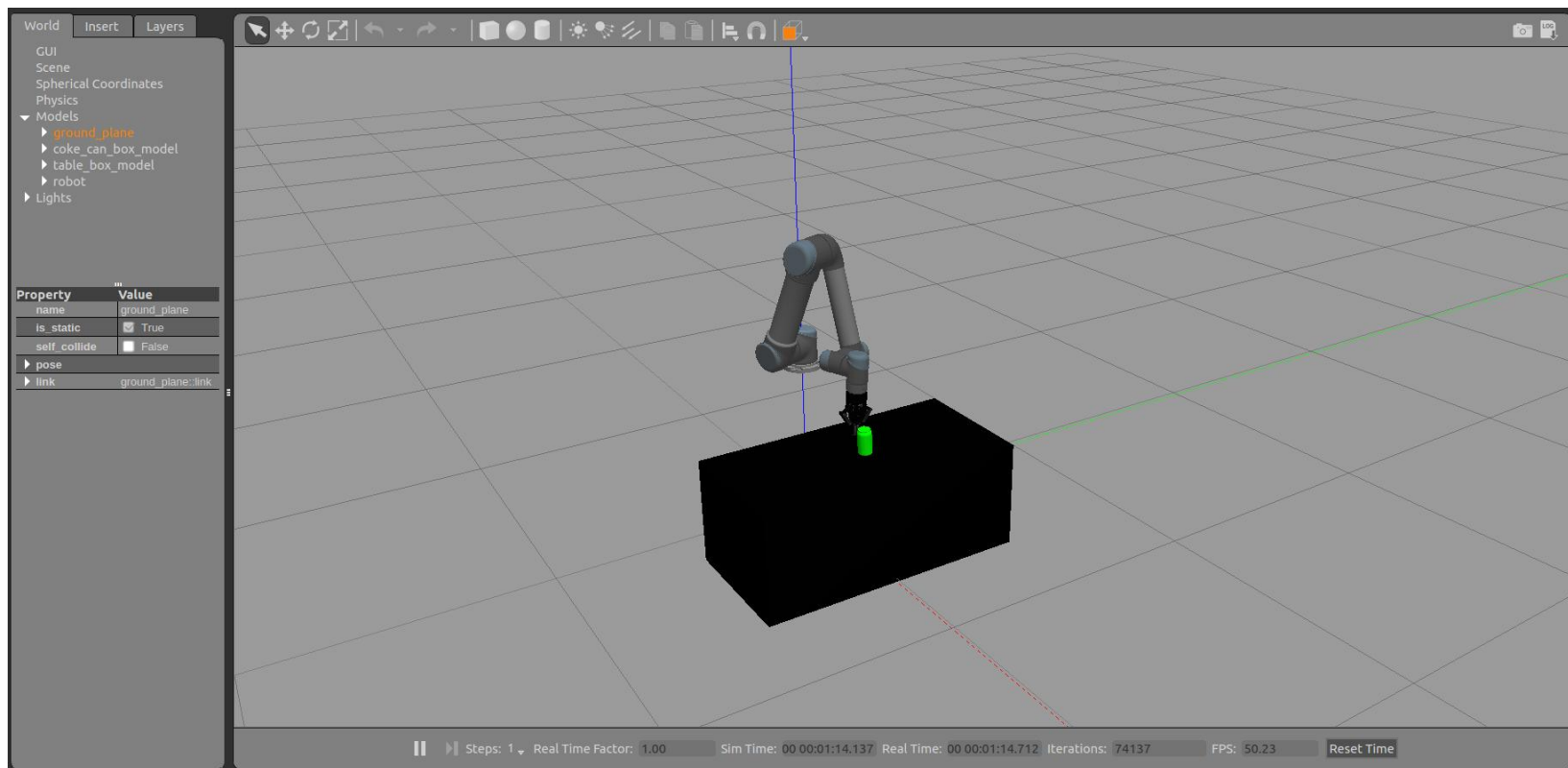
```
roslaunch ur5_moveit_config moveit_rviz.launch config:=true
```

rviz 仅作可视化显示

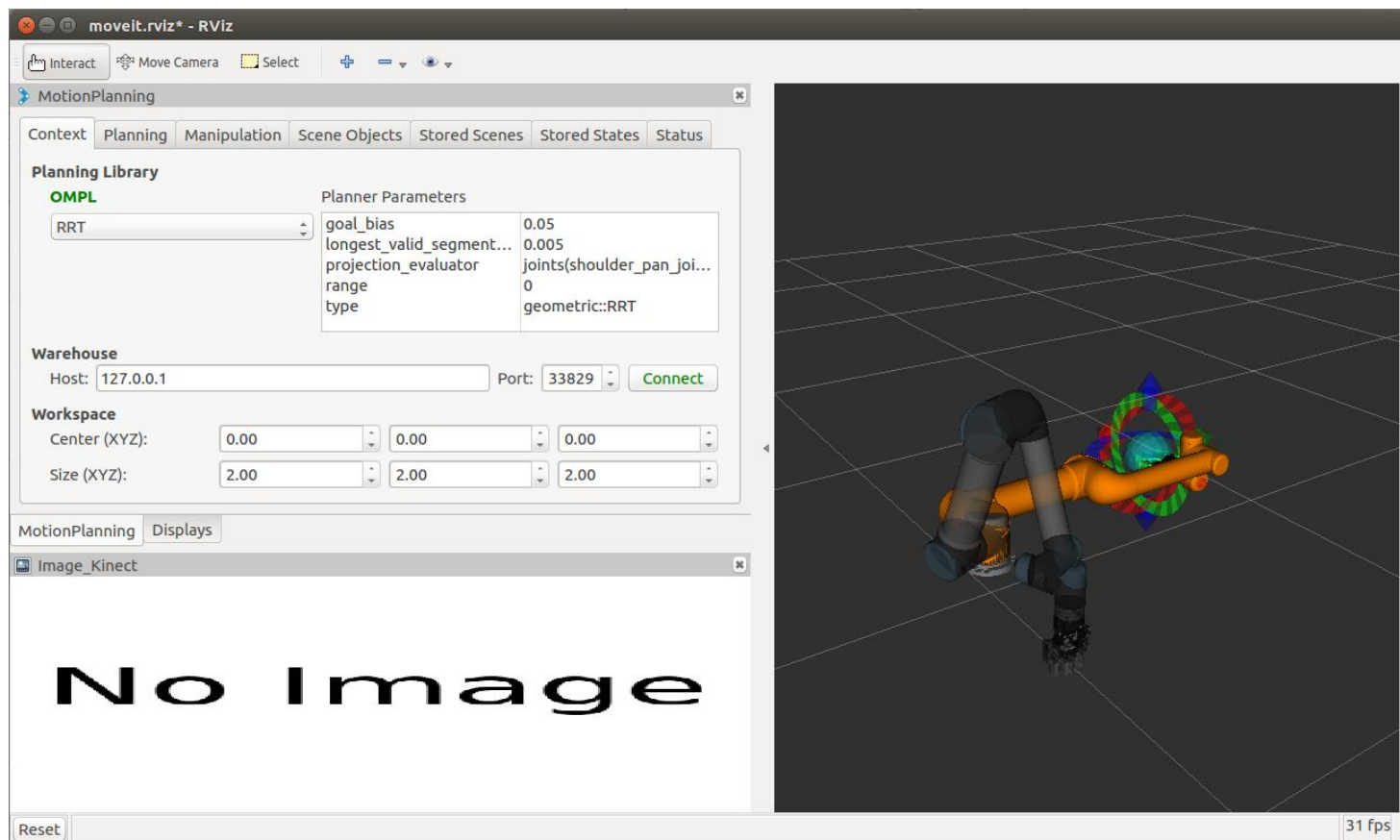
```
roslaunch ur5_moveit_config demo.launch
```

```
roslaunch ur_planning moveitServer.py
```

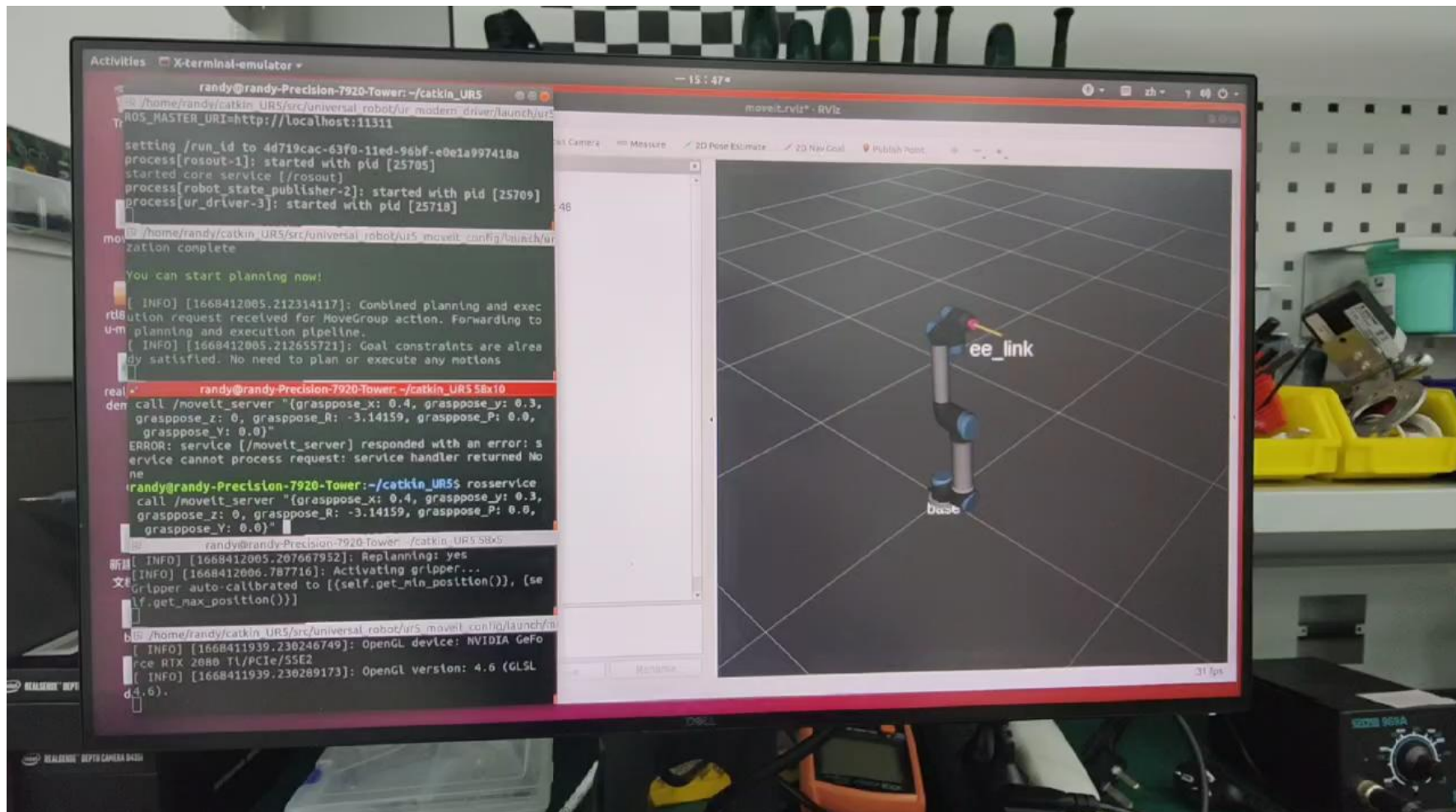
■ 演示



■ 演示



■ Moveit!控制真实机器人



教程视频会持续更新

敬请期待！