

# ROS MAKE URDF

```
cd ~/catkin_ws/src/  
catkin_create_pkg <package_name> urdf  
cd <package_name>  
mkdir urdf  
cd urdf  
gedit abc.urdf  
&  
code abc.urdf
```

1. 먼저 catkin\_create\_pkg 명령으로 패키지를 만듭니다.urdf를 사용
2. 명령으로 편집기 open
3. open code

# ROS MAKE URDF

```
cd ~/catkin_ws/src/<package_name>/urdf
```

```
check_urdf <package_name>.urdf
```

(check\_urdf 명령으로 urdf의 내용 확인)

# ROS MAKE URDF

`urdf_to_graphviz abc.urdf`

1. 부분은 material을 미리 정의해둔 부분으로 블랙과 오렌지 색상
2. 먼저(base)를 잡고 joint를 parent와 child의 관계를 설정
3. base에 붙을 link1을 정의  
(collision과 visual, inertial을 설정)
4. after 전체 코드

# ROS MAKE URDF

```
cd ~/catkin_ws/src/<package_name>
mkdir launch
cd launch
gedit abc.launch
&
code abc.launch
```

## (command)

```
<launch>
```

```
  <arg name="model" default="$(find abc_pkg)/urdf/abc.urdf" />
```

```
  <arg name="gui" default="True" />
```

```
  <param name="robot_description" textfile="$(arg model)" />
```

```
  <param name="use_gui" value="$(arg gui)" />
```

```
  <node name="joint_state_publisher" pkg="joint_state_publisher" type="joint_state_publisher"/>
```

```
  <node name="robot_state_publisher" pkg="robot_state_publisher" type="state_publisher" />
```

```
</launch>
```

```
roslaunch <package_name> < >.launch
```

roslaunch 명령으로 방금 만든 launch 파일을 실행

roslaunch rviz

[add]파일을 실행

- RobotModel (check)
- Display
- Fixed Frame (base)

