

Домашнее задание №2 по курсу:

Dynamics of nonlinear Robotic Systems

Выполнил: Москвитин Данила

В качестве домашнего задания было необходимо создать ROS пакет, в котором должны быть: URDF модель робота, код управления его движением, конфигурация визуализации и launch файл, который запустит все необходимые nodes и средства визуализации.

Была создана модель двухзвенного трехстепенного манипулятора-официанта, рабочим органом которого является поднос.

Движение описанного робота показывает удержание подноса параллельно плоскости земли

UBUNTU 20.04 ROS-noetic

URDF file path: robot_ws/src/robot_model_pkg/urdf/robot.urdf

Video .webm path: robot_ws/src/robot_model_pkg/robot_model_video.webm

Script path: robot_ws/src/robot_model_pkg/scripts/motion.py

Tf_tree path: robot_ws/src/robot_model_pkg/robot_tf_tree.png

Launch file path: robot_ws/src/robot_model_pkg/launch/robot.launch