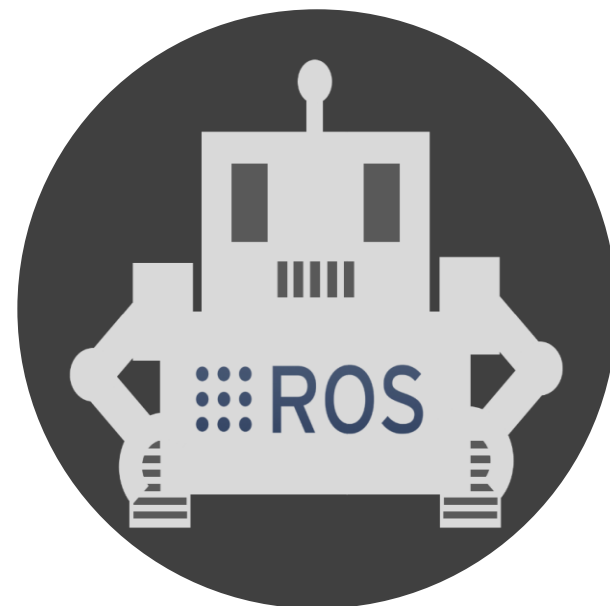


터틀봇 자율주행

Chapter 2. 실제 환경에서 자율주행

구선생 로보틱스



강의 자료 다운로드



터틀봇 자율주행 강의 노트

<https://github.com/DoveSensei/TurtlebotNote>

실제 환경 SLAM

실제 환경 SLAM

SLAM 명령어

1) roscore 실행[PC에서 실행]

```
$ roscore
```

2) Turtlebot 구동 [Turtlebot에서 실행]

∴ 원격 접속 방법 : ssh <name>@<IP>
예시) ssh ubuntu@192.168.10.10

```
$ roslaunch turtlebot3_bringup turtlebot3_robot.launch
```

3) SLAM 실행 [PC에서 실행]

```
$ roslaunch turtlebot3_slam turtlebot3_slam.launch
```

4) Turtlebot 조종 [PC에서 실행]

```
$ roslaunch turtlebot3_teleop turtlebot3_teleop_key.launch
```

5) Map 저장 [PC에서 실행]

```
$ rosrn map_server map_saver -f ~/map
```

실제 환경 Navigation

실제 환경 Navigation

Navigation 명령어

1) roscore 실행[PC 에서 실행]

```
$ roscore
```

2) Turtlebot 구동 [Turtlebot 에서 실행]

∴ 원격 접속 방법 : ssh <name>@<IP>
예시) ssh ubuntu@192.168.10.10

```
$ roslaunch turtlebot3_bringup turtlebot3_robot.launch
```

3) Turtlebot 조종 [PC에서 실행]

```
$ roslaunch turtlebot3_navigation turtlebot3_navigation.launch map_file:=$HOME/map.yaml
```

감사합니다

구선생 로보틱스

