

URDF 와 RVIZ

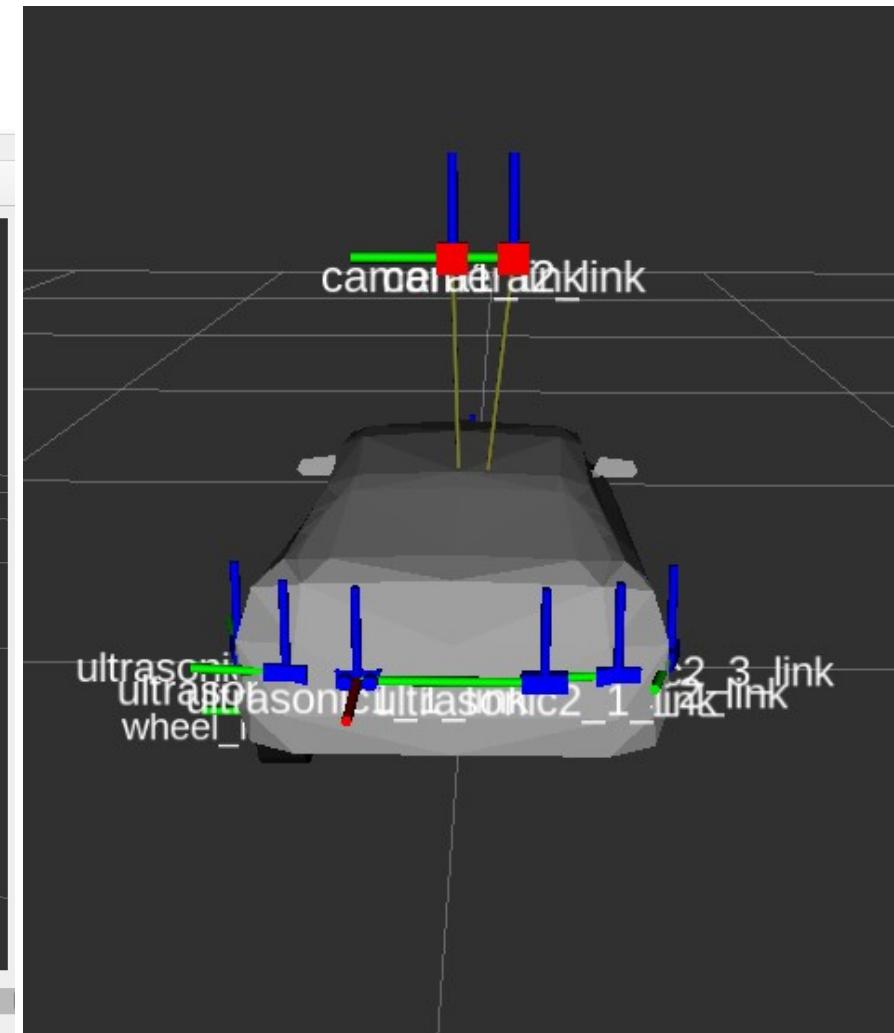
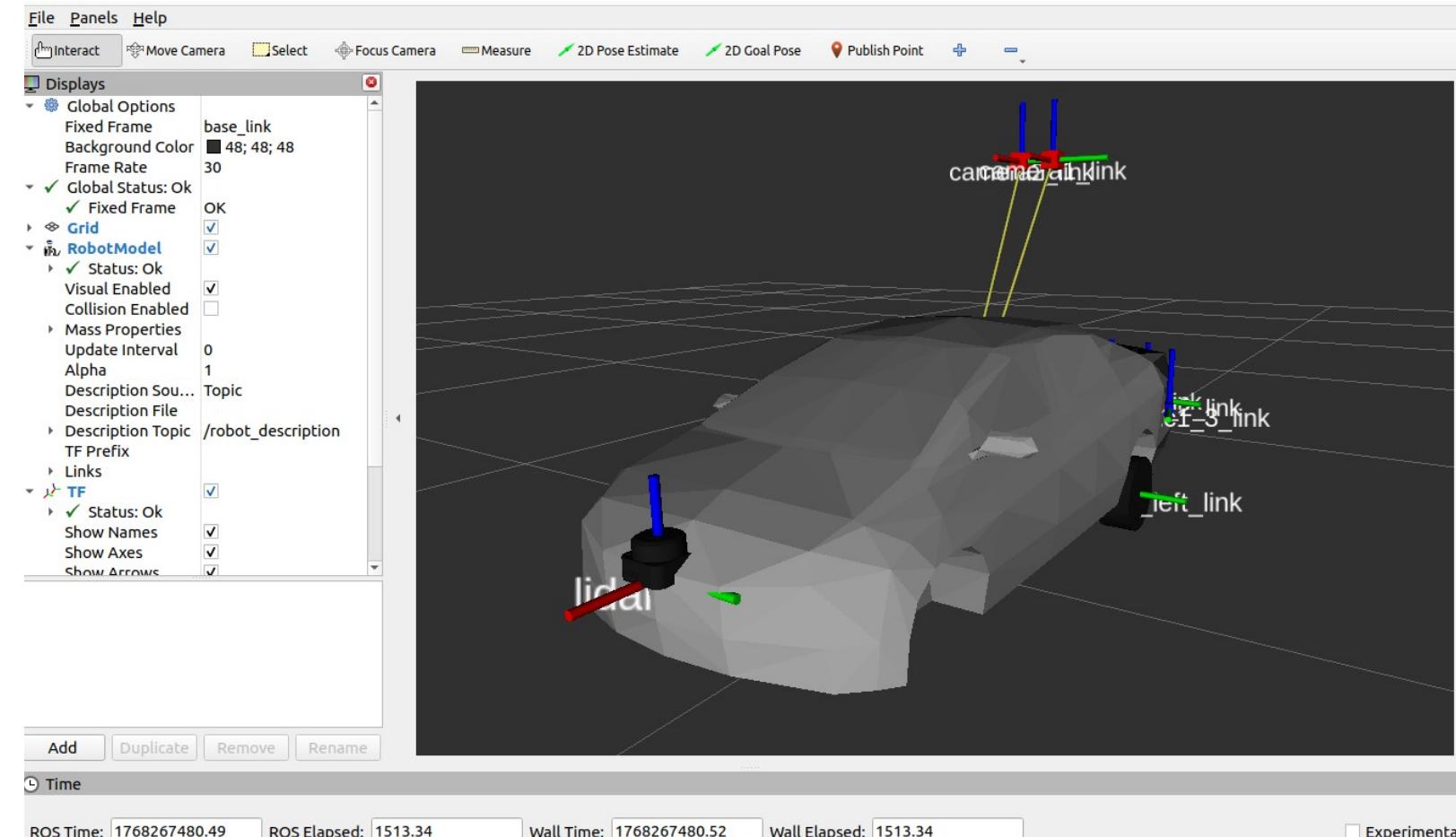
센서 위치 선정 및 파라미터 측정

자동차	m	(가로, 세로, 높이) [m]
세로 길이 (라이다 길이 포함)	1	
세로 중앙 길이	0.5	
가로 길이	0.5	
가로 중앙 길이	0.25	
차량 중심 위치		위치 (0, 0, 0) ← 기준
라이다 중점 위치		위치 (0, 0.4725, 0.156 +)
라이다 크기 (가로, 세로, 높이)	0.0556 *0.0 556 *0.0413	
라이다 높이(base_link-라이다 바닥 기준)	0.156	
초음파1-1 (왼쪽(1) 중앙과 가까운거에서부터 먼거 기준으로)		위치 (-0.095, -0.5, 0.084)
초음파1-2		위치 (-0.17, -0.48, 0.084)
초음파1-3		위치 (-0.23, -0.42, 0.084)
초음파 2-1 (오른쪽(2) 중앙과 가까운거에서부터 먼거 기준으로)		위치 (0.095, -0.5, 0.084)
초음파 2-2		위치 (0.17, -0.48, 0.084)
초음파 2-3		위치 (0.23, -0.42, 0.084)
카메라 1 (차선 감지용)		위치 (0, -0.42, 0.6)
카메라 2 (신호등 감지용)		위치(0.06, -0.42, 0.6)

URDF 코드 작성

```
✉ unita_robot_body.urdf ×
src > description_package > urdf > ✉ unita_robot_body.urdf > 📁 robot
1   <?xml version="1.0"?>
2   <robot name="unita_car">
3     <link name="base_link"/>
4     <link name="chassis">
5       <visual>
6         <origin xyz="0.01 0 -0.0308243" rpy="0 0 1.57"/>
7         <geometry>
8           <mesh filename="package://description_package/meshes/chassis.stl" scale="0.0115 0.01 0.01"/>
9         </geometry>
10        <material name="body_gray">
11          <color rgba="0.65 0.65 0.65 1.0"/>
12        </material>
13      </visual>
14    </link>
15    <joint name="chassis_joint" type="fixed">
16      <parent link="base_link"/>
17      <child link="chassis"/>
18      <origin xyz="0 0 0.075" rpy="0 0 0"/>
19    </joint>
20  |
```

RVIZ, TF 확인



Tree

