

Webots 快速上手手册

Webots是一款专业的移动机器人仿真软件包。

本文旨在帮助快速上手，完成后续所需要的开发，并不会对Webots进行细节的讲解。如果想要详细了解该软件用法和功能细节，可到官网[用户指南](#)

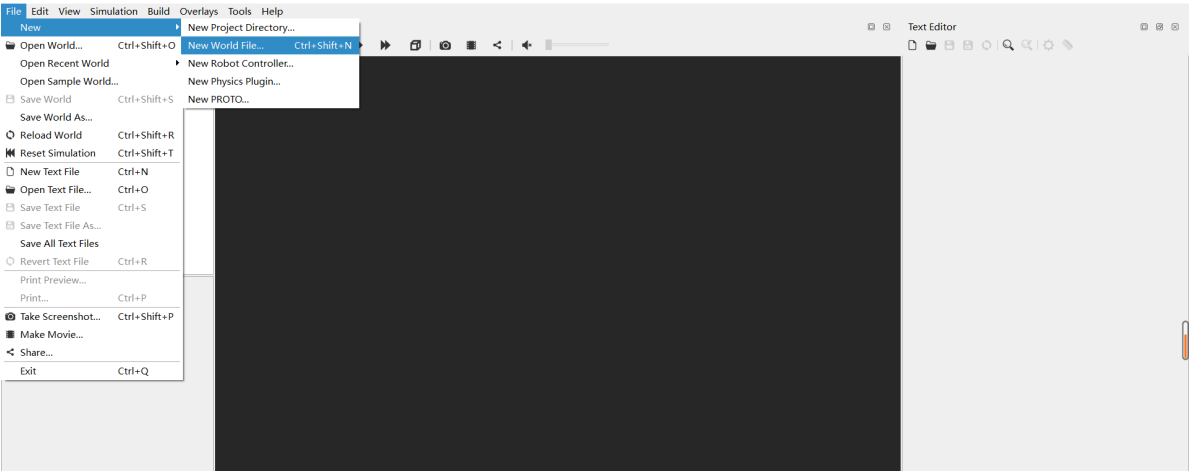
首先，我们将Webots内的任意一个内容称之为node

1. 创建New World

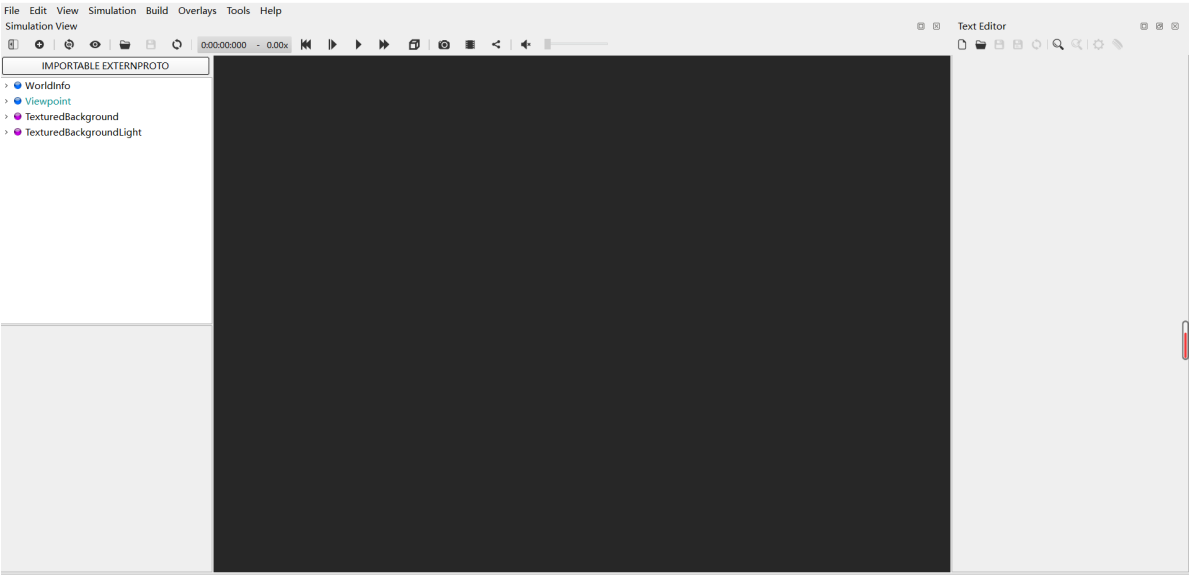
新建一个World(.wbt)环境：

右上角"File---New---New World File"

文件存放位置尽可能全英文。



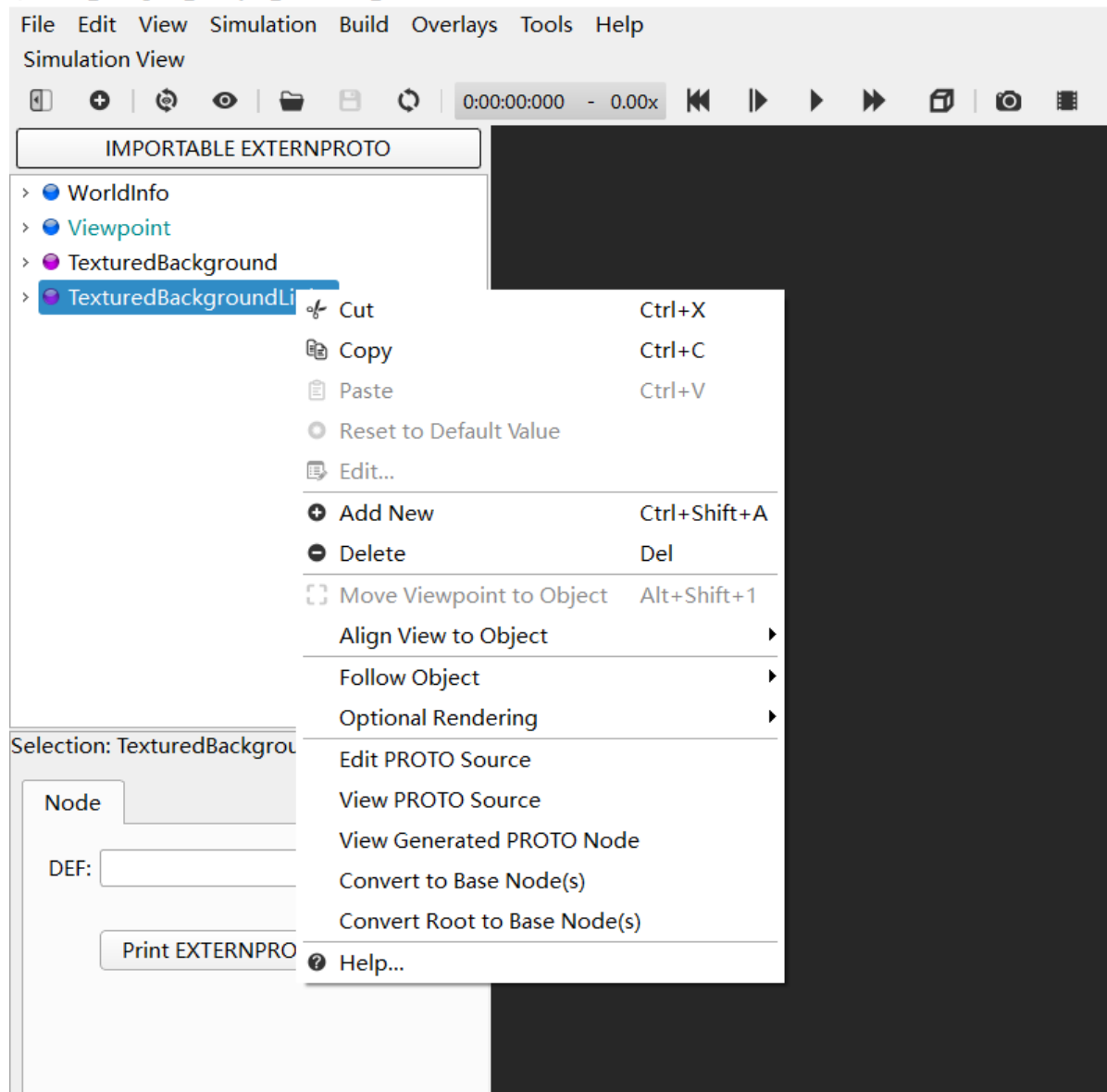
如下图所示：新建环境，包含4个nodes：



WorldInfo	世界信息	包含该构建的世界的基础信息内容
Viewpoint	视角	可以调整观看仿真/建模时，你所观察的视角
TexturedBackground	感知背景	不能删
TexturedBackgroundLight	光线	不能删

2.导入模型与内容

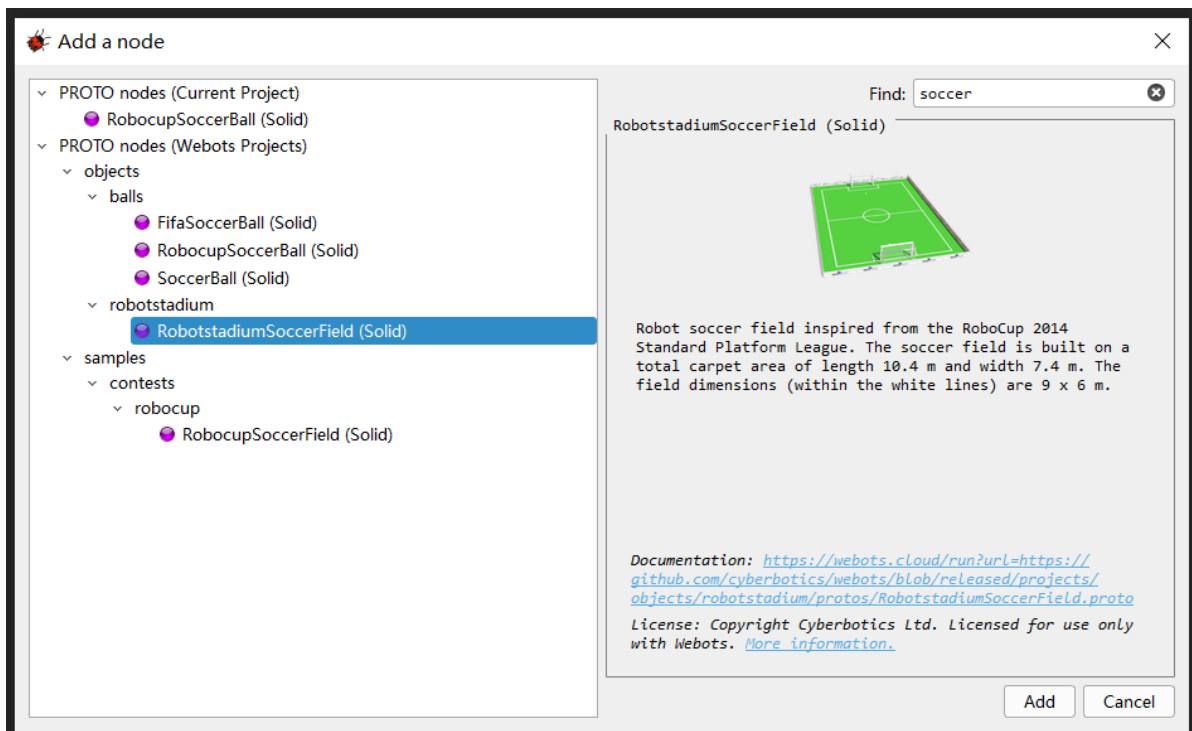
导入已有的模型文件，如下图所示



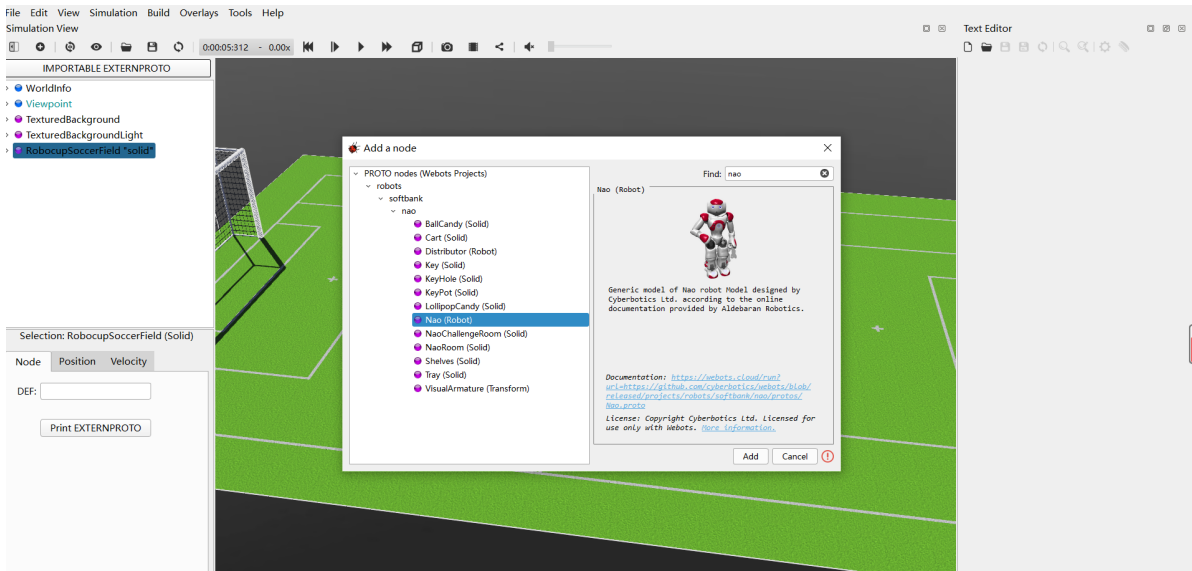
直接在右上角**Find**中输入：soccer，即可找到过往的简易模型

我们选择其中 robocup--RobocupSoccerField，既可将足球场（已检查，符合课程要求的）导入

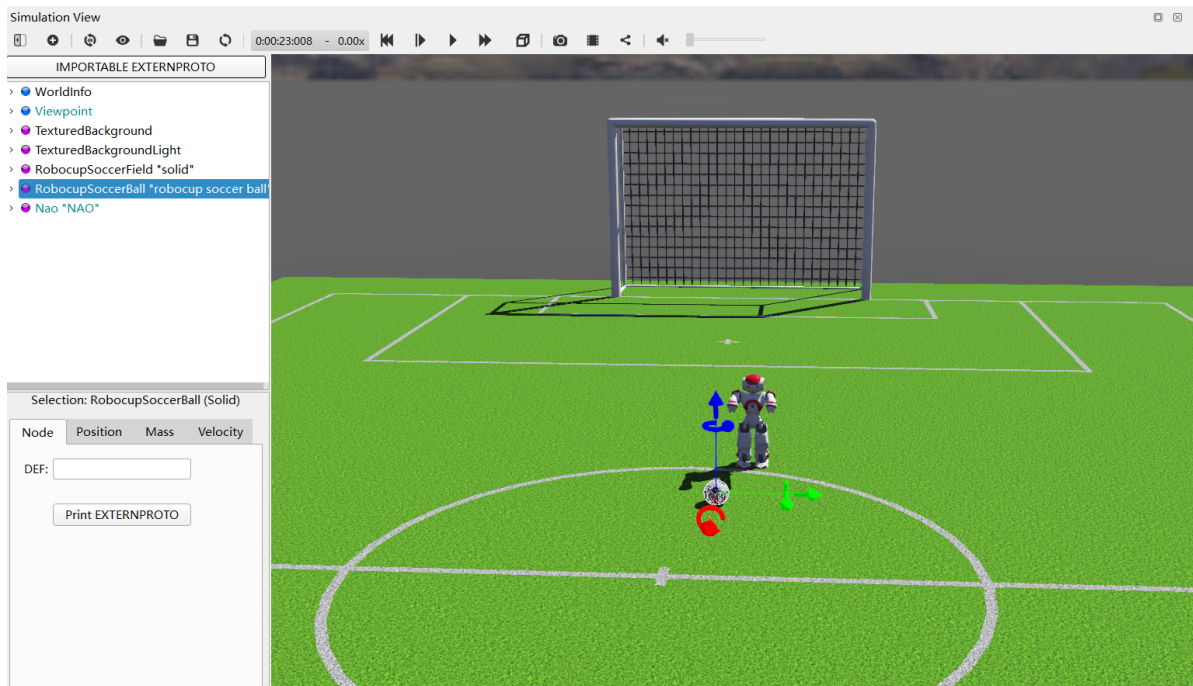
此处还可以将足球（RobocupSoccerBall）一并导入



继续在Find输入：nao，即可找到标准的NAO机器人（还需要确认该机器人参数与课程要求是否一直）



完成导入后，拖动视角，即可得到下图



Q: 物体如何进行快速移动摆放?

A: 鼠标左键选中该物体, 然后按住Shift键, 移动鼠标即可

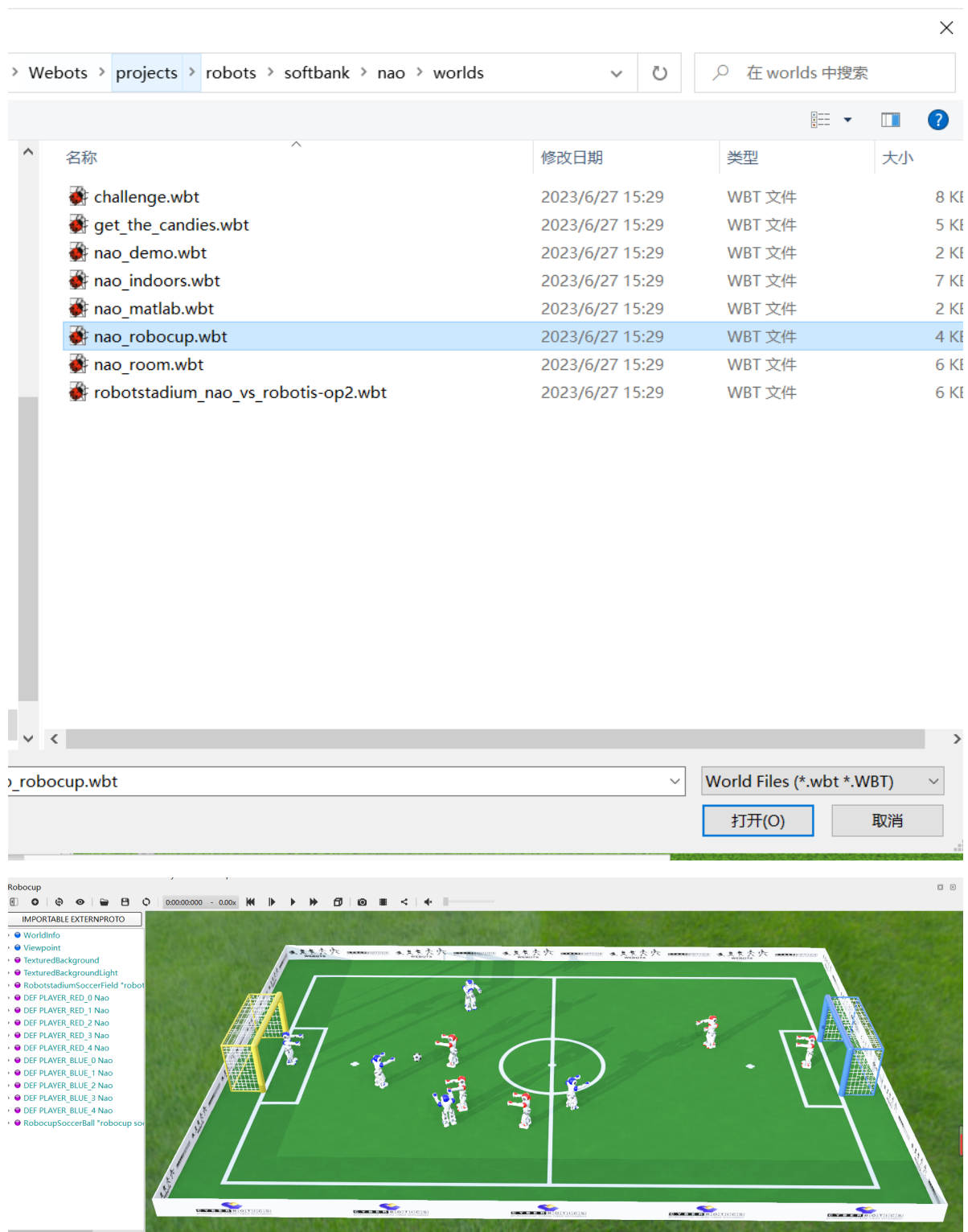
3.导入基础模板的世界

在Webots软件中, 我们还发现其中已经带有Softbank建立好的非常非常简陋的足球比赛仿真工程。

操作: Webots 右上角的File---Open world

然后找到Webots的app下, \projects\robots\softbank\ nao\worlds, 即可找到 **nao_robotcup.wbt**

如下图所示



完成以上步骤，即可开始对每个node进行仔细研究学习。