



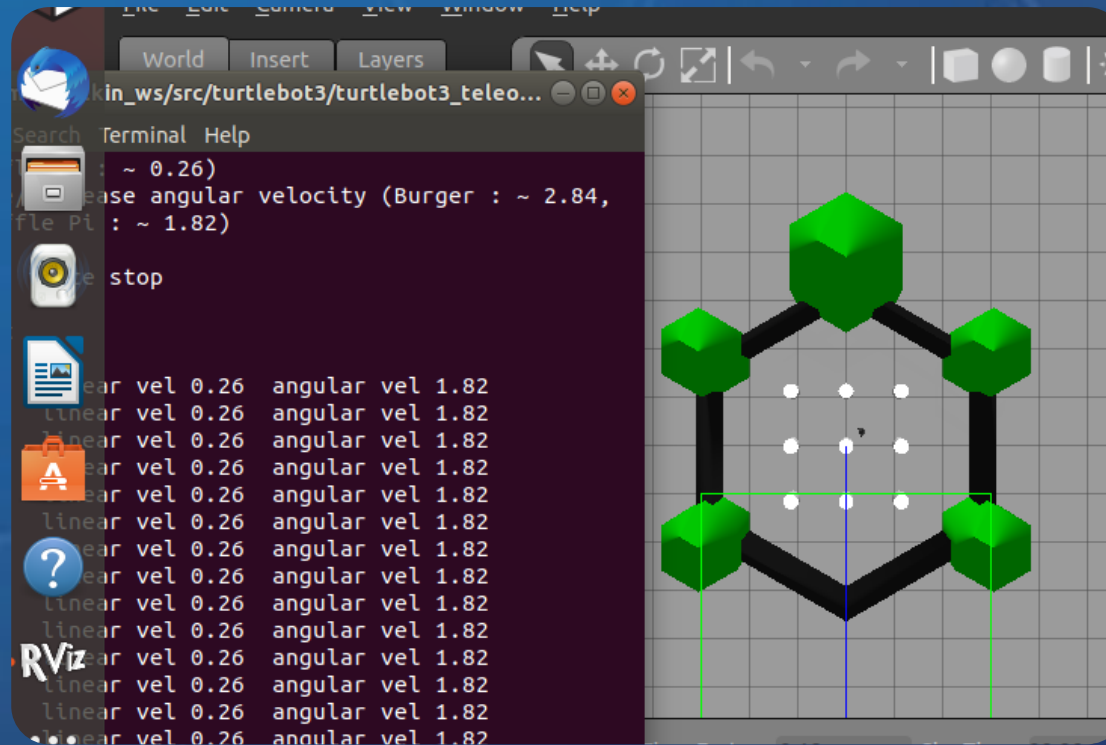
# مهمة تحديد قاعدة الشحن لروبوت السلحفاة مسار الذكاء الاصطناعي

# بدأت بتشغيل Gazebo

1

تم تشغيل القازيبو  
الذ ثبتته في المهمة  
السابقة ، لم أواجه  
مشاكل ف بهذه  
الخطوة الحمد لله  
لأنني فعلتها سابقا  
وقد تم جمع الأكواد  
من الانترنت

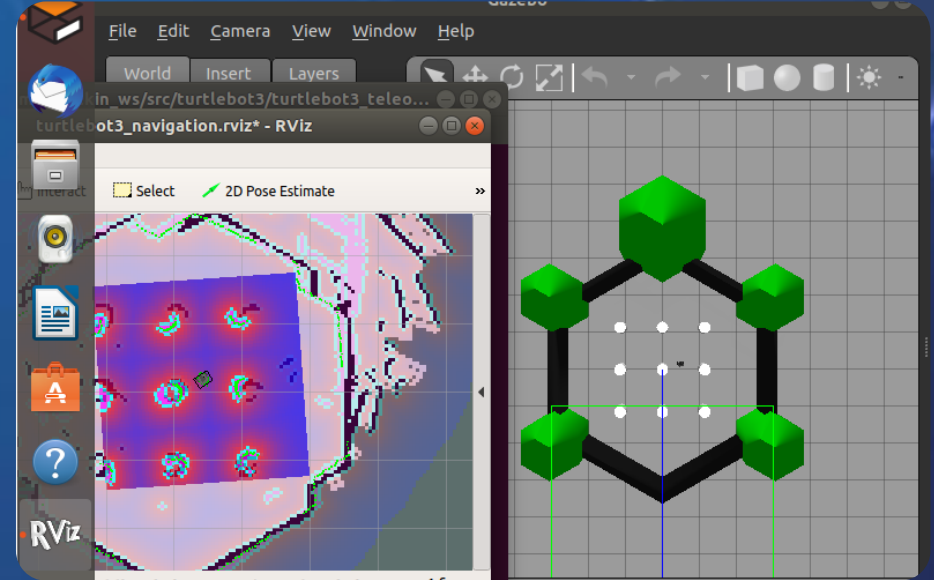
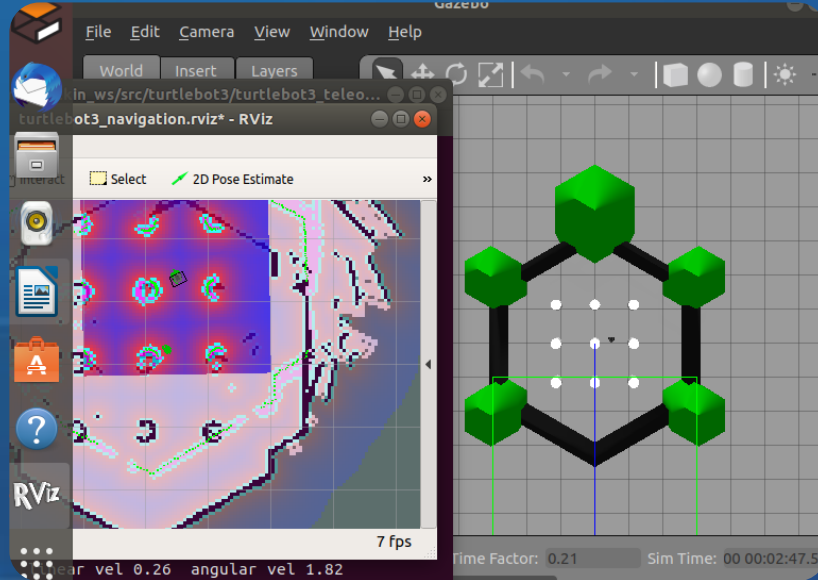
لمشاهدة أكواد  
التحميل اضغط هنا



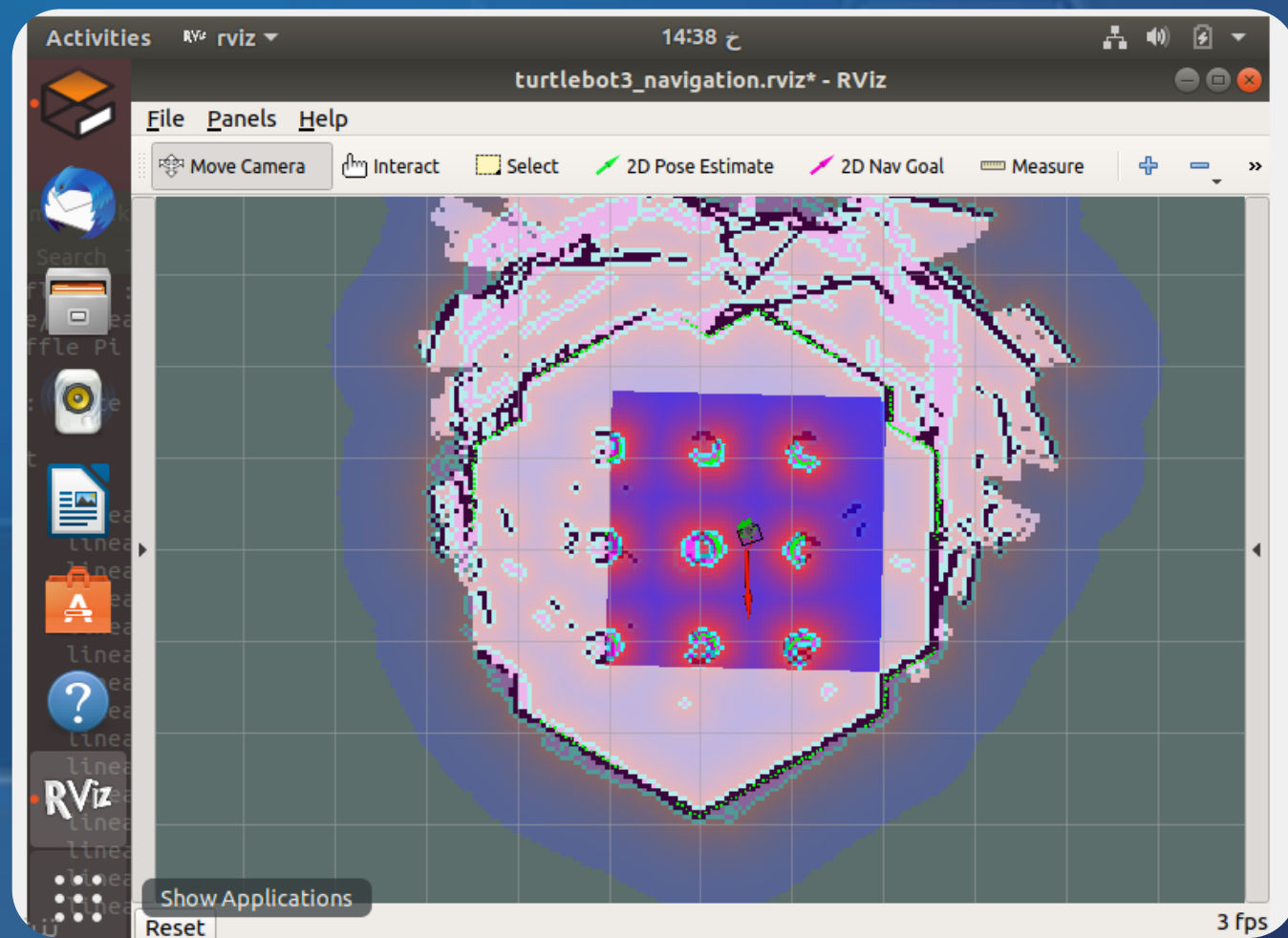
## 2 تم تنفيذ أوامر قاعدة الشحن

تم كتابة أوامر التشغيل للروز والقازيبو ، وتم تثبيت قاعدة التحكم في الروبوت ، وهذه المرة تم تغيير شكل الـ turtlebot الى burger

لمشاهدة أكواد التحميل اضغط هنا







عمل : عبدالرحمن الشامي ( Gentle )

