

مهمة استخدام روبوت آخر لإنشاء وحفظ خريطة مسار الذكاء الاصطناعي

معلومات المهمة :-

المتطلبات - مسار الذكاء الاصطناعي

٢ المهام المطلوبة - المهمة الثالثة

المهام المطلوبة

Use another ROS robot whit SLAM
approach to create and save a map

<https://robots.ros.org/>
GitHub



بدأت بتحميل الأكواد

ملاحظة:

استخدمت الأكواد الموجودة في موقع أخي عبدالرحمن ولقد انتفعت منها كثيرا ، فلا تنسوني وياها من الدعاء

للحصول على الأكواد اضغط هنا

Amg0z Update README.md

e8df221 14 days ago 4 commits

README.md	Update README.md	14 days ago
Screenshot from 2021-07-02 15-19-...	Add files via upload	14 days ago

README.md

Task-4

first add this command \$ sudo apt-get install ros-melodic-hector-trajectory-server ros-melodic-slam-gmapping ros-melodic-navigation

then I built the map and robot by this command \$ cd ~/catkin_ws/src \$ git clone https://github.com/wh200720041/warehouse_navigation.git \$ cd .. \$ catkin_make \$ source ~/catkin_ws/devel/setup.bash then I run it by this command \$ roslaunch warehouse_simulation warehouse_simulation.launch after i was done I saved the map by this command \$ roslaunch map_server map_saver -f ~/map

بدأت بتحميل الأكواد

1

لكن ما إن وصلت
إلى هذا الكود ، لم
يعمل معي

Amg0z Update README.md

e8df221 14 days ago 4 commits

README.md	Update README.md	14 days ago
Screenshot from 2021-07-02 15-19-...	Add files via upload	14 days ago

README.md

Task-4

first add this command \$ sudo apt-get install ros-melodic-hector-trajectory-server ros-melodic-slam-gmapping ros-melodic-navigation

then I built the map and robot by this command \$ cd ~/catkin_ws/src \$ git clone https://github.com/wh200720041/warehouse_navigation.git \$ cd .. \$ catkin_make \$ source ~/catkin_ws/devel/setup.bash then I run it by this command \$ roslaunch warehouse_simulation warehouse_simulation.launch after i was done I saved the map by this command \$ roslaunch map_server map_saver -f ~/map

بدأت بتحميل الأكواد

1

فأعطاني عبدالرحمن
الكود نفسه لأعمل له
(FORK) لحسابي

للحصول على الأكواد
اضغط هنا

Amg0z / warehouse_simulation_toolkit

forked from wh200720041/warehouse_simulation_toolkit

Watch 0 Star 0 Fork 26

Code Pull requests Actions Projects Wiki Security Insights

master 1 branch 0 tags

Go to file Add file Code

This branch is even with wh200720041:master. Contribute

wh200720041 add floam mapping 2eb7e78 on Aug 26 2020 4 commits

img	add floam mapping	11 months ago
launch	add navigation	12 months ago
meshes	warehouse simulation package	13 months ago
models	add navigation	12 months ago
param	add navigation	12 months ago

About

A simulation toolkit for ground robot AGV in warehouse environment, including tutorials for robot navigation and localization

Readme

BSD-3-Clause License

Releases

No releases published

تنشيط Windows
انتقل إلى الإعدادات لتنشيط Windows

بدأت بتحميل الأكواد

1

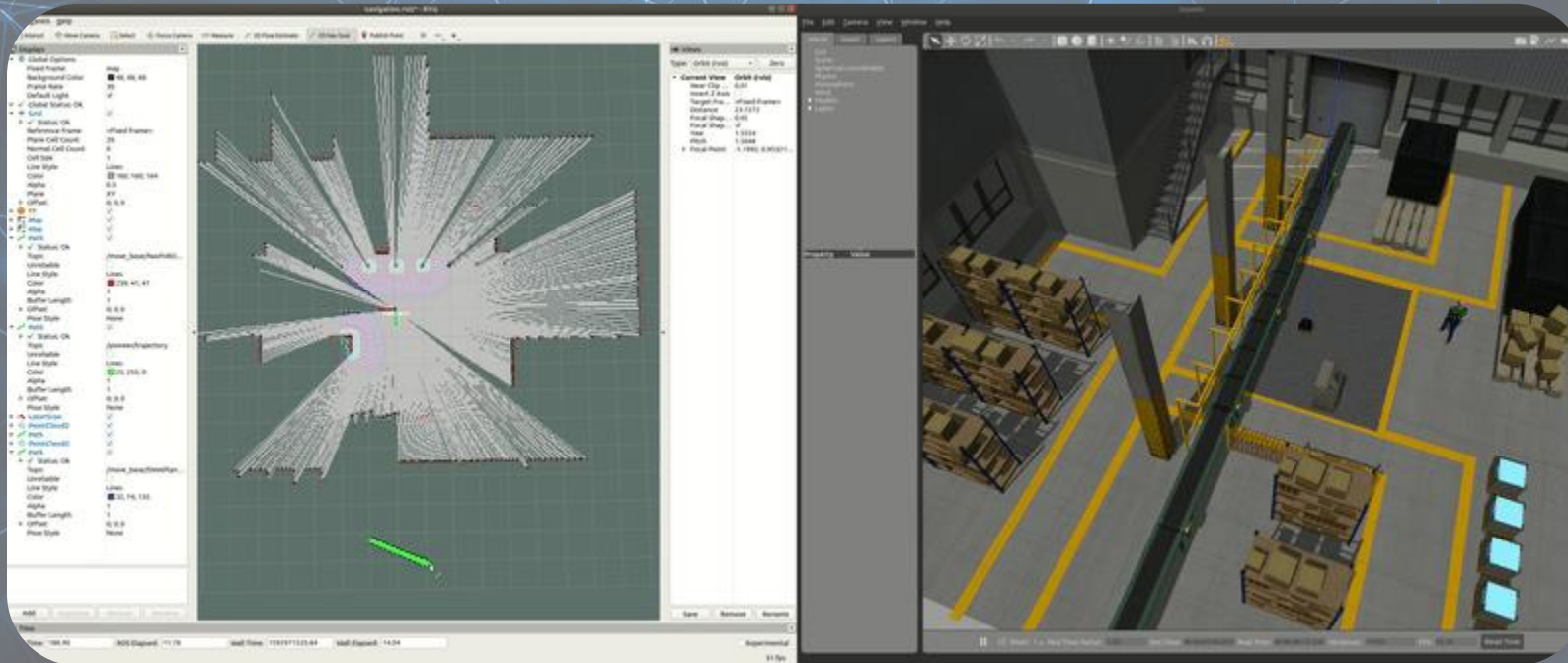
فنسخت الرابط الذي
ربطته بحسابي
وكتبتة ونجح الأمر

The screenshot shows a web browser displaying the GitHub repository page for 'Gentle7709 / warehouse_simulation_toolkit'. The browser's address bar shows the URL 'https://github.com/Gentle7709/warehouse_simulation_toolkit'. The repository page includes a search bar, navigation links for 'Pull requests', 'Issues', 'Marketplace', and 'Explore', and a header with the repository name and a 'forked from Amg0z/warehouse_simulation_toolkit' note. Below the header, there are tabs for 'Code', 'Pull requests', 'Actions', 'Projects', 'Wiki', 'Security', 'Insights', and 'Settings'. The 'Code' tab is selected, showing the 'master' branch with '1 branch' and '0 tags'. A 'Go to file' button is present. The 'About' section on the right describes the repository as 'A simulation toolkit for ground robot AGV in warehouse environment, including tutorials for robot navigation'. The page also shows 'Watch' (0), 'Star' (0), and 'Fork' (26) buttons.

بعض النماذج من الانترنت

2

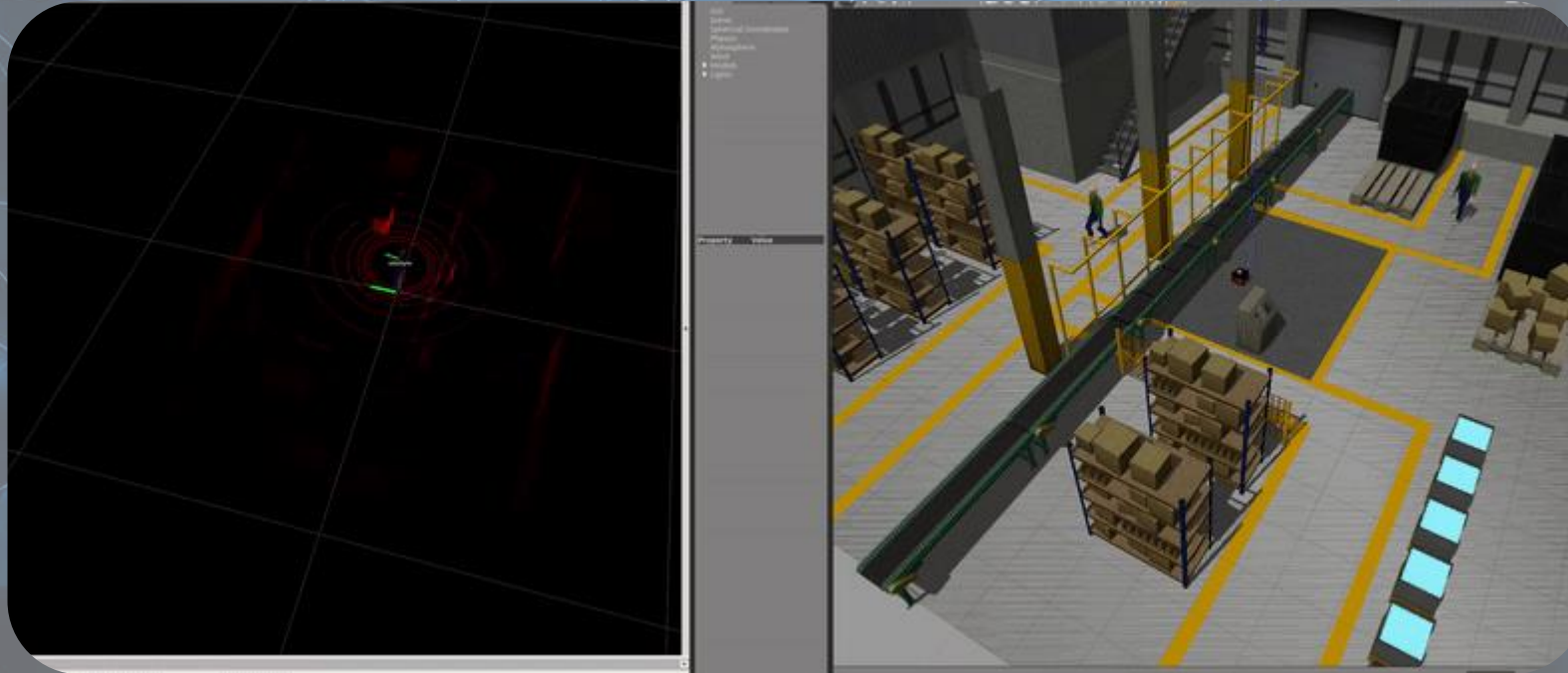
بعض الصور اخذتها
من النت لتوضيح
المهمة



بعض النماذج من الانترنت

2

بعض الصور اخذتها
من النت لتوضيح
المهمة

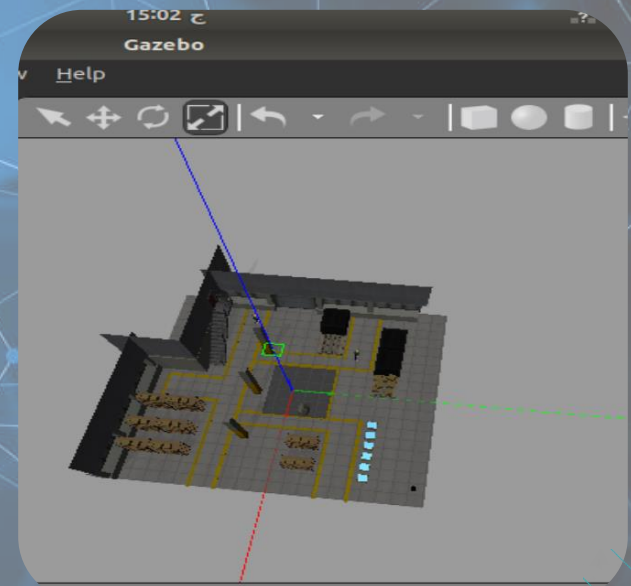


النتائج

3

تم تشغيل بيئة
الروبوت مع
الروبوت الجديد

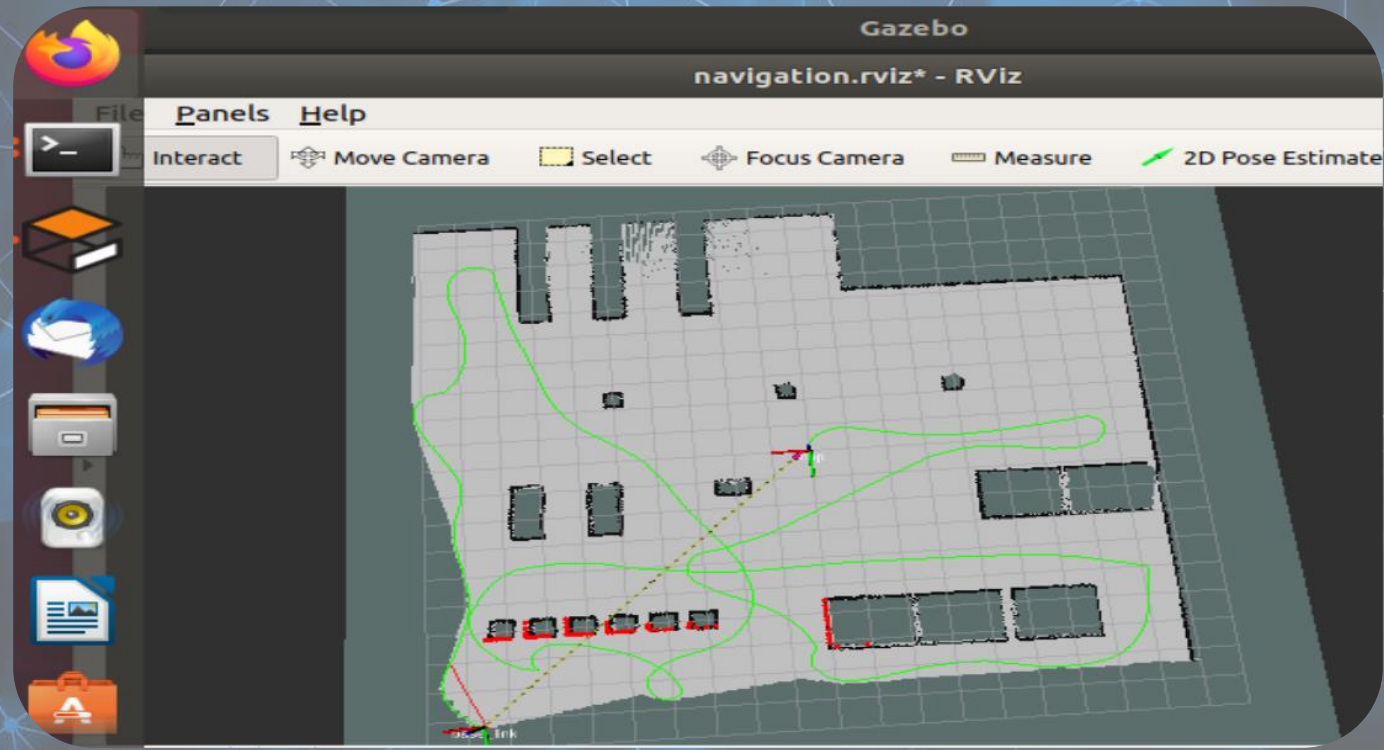
```
/home/abduhman/catkin_ws/src/warehouse_simulation_toolkit/launch/ware
File Edit View Search Terminal Help
Registering Scans:Done
Laser Pose= 8.51808 9.33092 -2.05557
Registering Scans:Done
Laser Pose= 8.51383 9.32537 -2.44812
Deleting Nodes: 0 2 Done
Deleting old particles...Done
Copying Particles and Registering scans... Done
Laser Pose= 8.50829 9.32259 -2.81271
Registering Scans:Done
Laser Pose= 8.5058 9.32236 -3.04201
Registering Scans:Done
Laser Pose= 8.50564 9.32218 -3.04196
Registering Scans:Done
Laser Pose= 8.50547 9.32199 -3.04191
Registering Scans:Done
Laser Pose= 8.50532 9.32184 -3.04186
Registering Scans:Done
Laser Pose= 8.50515 9.32165 -3.0418
Registering Scans:Done
Laser Pose= 8.50498 9.32147 -3.04174
Registering Scans:Done
Laser Pose= 8.50481 9.32128 -3.04168
Registering Scans:Done
Laser Pose= 8.50467 9.32113 -3.04162
Registering Scans:Done
Laser Pose= 8.50449 9.32094 -3.04155
Registering Scans:Done
Show Applications
```



النتائج

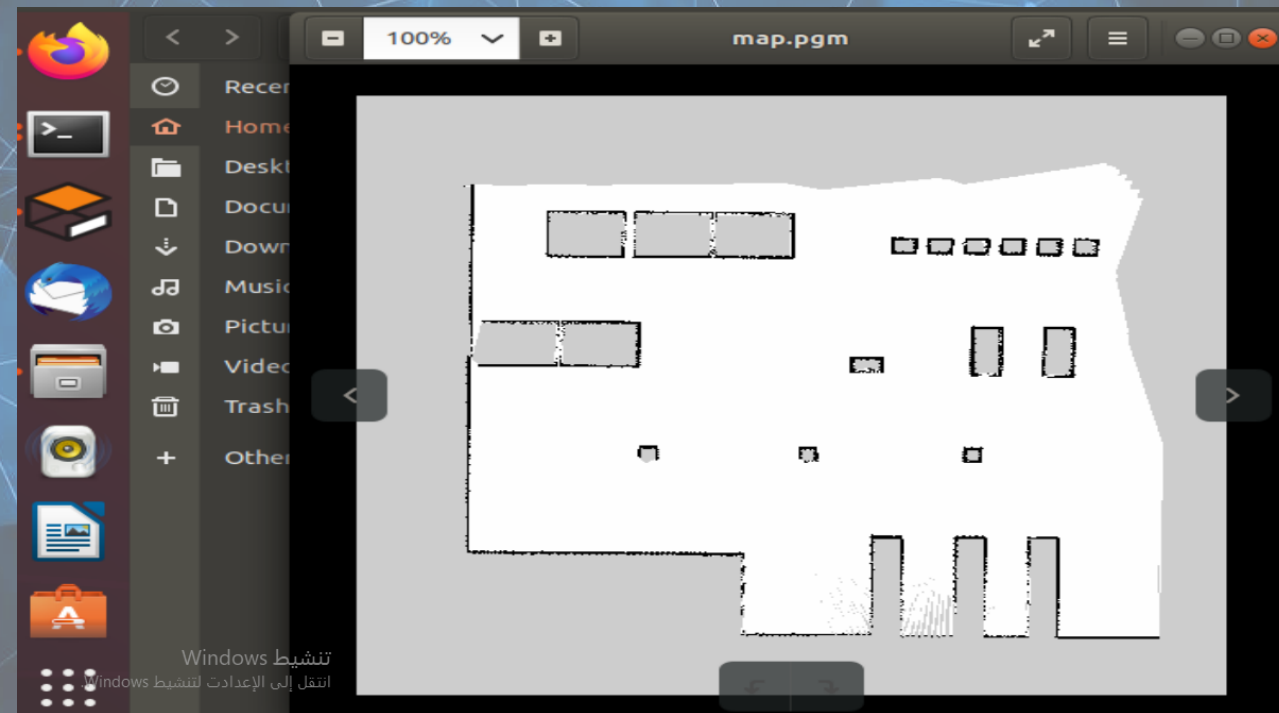
3

تم رسم الخريطة



النتائج 3

تم ادراج صورة
للخريطة



عمل : عبدالرحمن الشامي (Gentle)

