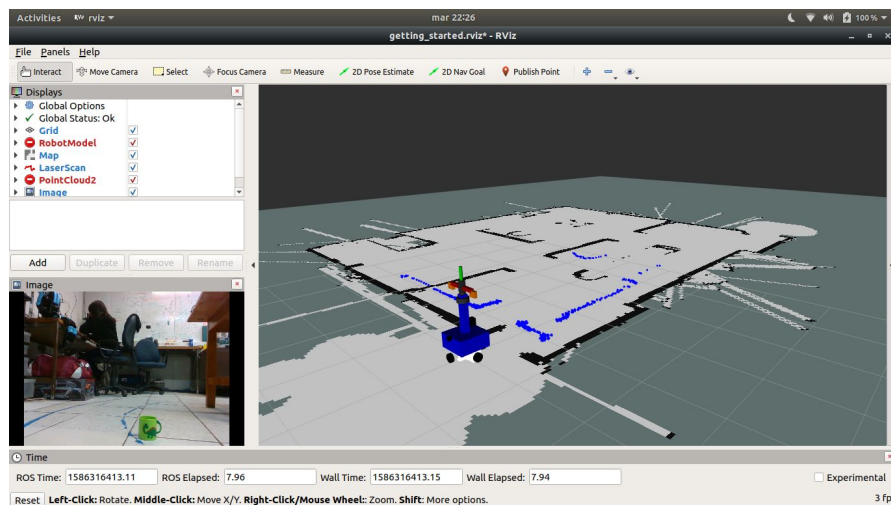


Captura de pantalla con cambio de urdf

```

1  <launch>
2  <param name="robot description" textfile="$(find robot_description)/justina_simple.urdf" />
3  <node pkg="robot_state_publisher" type="robot_state_publisher" name="robot_state_publisher"/>
4
5  <node name="rviz" pkg="rviz" type="rviz" args="-d $(find config files)/rviz/getting_started.rviz"/>
6  <node name="laser simulator" pkg="laser_simulator" type="laser_simulator" output="screen">
7    <param name="noise" value="0.05"/>
8  </node>
9  <node name="mobile base" pkg="mobile_base_simulator" type="mobile_base_simulator.py" output="screen"/>
10 <node name="rgbd simul" pkg="rgbd_simul" type="rgbd_simul2.py" output="screen">
11   <param name="bag_file" value="$(find vision)/bags/test.bag"/>
12 </node>
13
14 <node name="map server" pkg="map_server" type="map_server" output="screen"
15   args="$(find config files)/occupancy_grids/Universum.yaml"/>
16 <node name="loc_amcl" pkg="amcl" type="amcl" output="screen" args="scan:=/scan">
17   <param name="odom alpha1" value="0.6"/>
18   <param name="odom alpha2" value="0.6"/>
19   <param name="odom alpha3" value="0.6"/>
20   <param name="odom alpha4" value="0.6"/>
21   <param name="odom alpha5" value="0.6"/>
22   <param name="recovery alpha slow" value="0.001"/>
23   <param name="recovery alpha fast" value="0.1"/>
24   <param name="initial_pose_x" value="0.0"/>
25   <param name="initial_pose_y" value="0.0"/>
26   <param name="initial_pose_a" value="0.0"/>
27   <param name="update_min_a" value="0.3"/>
28   <param name="laser_min_range" value="0.3"/>
29   <param name="odom_model_type" value="omni"/>
30 </node>
31 </launch>

```



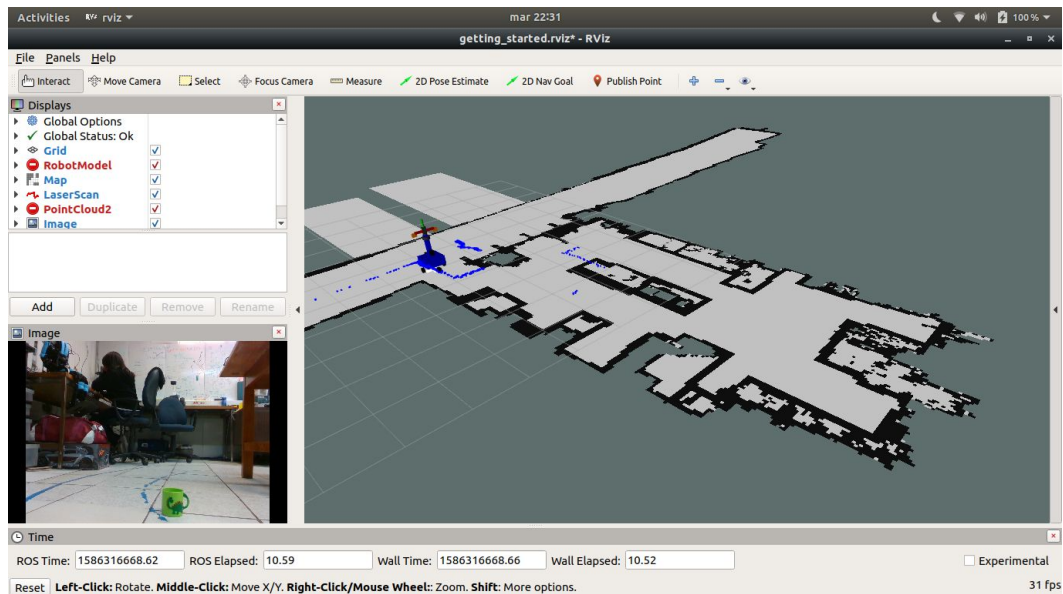
Estos cambios afectaron el modelo de robot que apareció, a diferencia de las capturas que se muestran adelante con el robot robotino, en este rviz se aprecia a justina_simple

Captura de pantalla con cambio de mapa

```

1  <launch>
2  <param name="robot description" textfile="$(find robot_description)/justina_simple.urdf" />
3  <node pkg="robot_state_publisher" type="robot_state_publisher" name="robot_state_publisher"/>
4
5  <node name="rviz" pkg="rviz" type="rviz" args="-d $(find config files)/rviz/getting_started.rviz"/>
6  <node name="laser simulator" pkg="laser_simulator" type="laser_simulator" output="screen">
7    <param name="noise" value="0.05"/>
8  </node>
9  <node name="mobile base" pkg="mobile_base_simulator" type="mobile_base_simulator.py" output="screen"/>
10 <node name="rgbd simul" pkg="rgbd_simul" type="rgbd_simul2.py" output="screen">
11   <param name="bag_file" value="$(find vision)/bags/test.bag"/>
12 </node>
13
14 <node name="map_server" pkg="map_server" type="map_server" output="screen"
15   args="$(find config files)/occupancy_grids/Biorobotica.yaml"/>
16 <node name="loc_amcl" pkg="amcl" type="amcl" output="screen" args="scan:=/scan">
17   <param name="odom alpha1" value="0.6"/>
18   <param name="odom alpha2" value="0.6"/>
19   <param name="odom alpha3" value="0.6"/>
20   <param name="odom alpha4" value="0.6"/>
21   <param name="odom alpha5" value="0.6"/>
22   <param name="recovery alpha slow" value="0.001"/>
23   <param name="recovery alpha fast" value="0.1"/>
24   <param name="initial_pose_x" value="0.0"/>
25   <param name="initial_pose_y" value="0.0"/>
26   <param name="initial_pose_a" value="0.0"/>
27   <param name="update_min_a" value="0.3"/>
28   <param name="laser_min_range" value="0.3"/>
29   <param name="odom_model_type" value="omni"/>
30 </node>
31 </launch>

```



Se puede apreciar en el rviz desplegado que el ambiente del robot cambió y ahora se encuentra en Biorobotica en vez de Universum

Captura de pantalla con la etiqueta origin cambiada

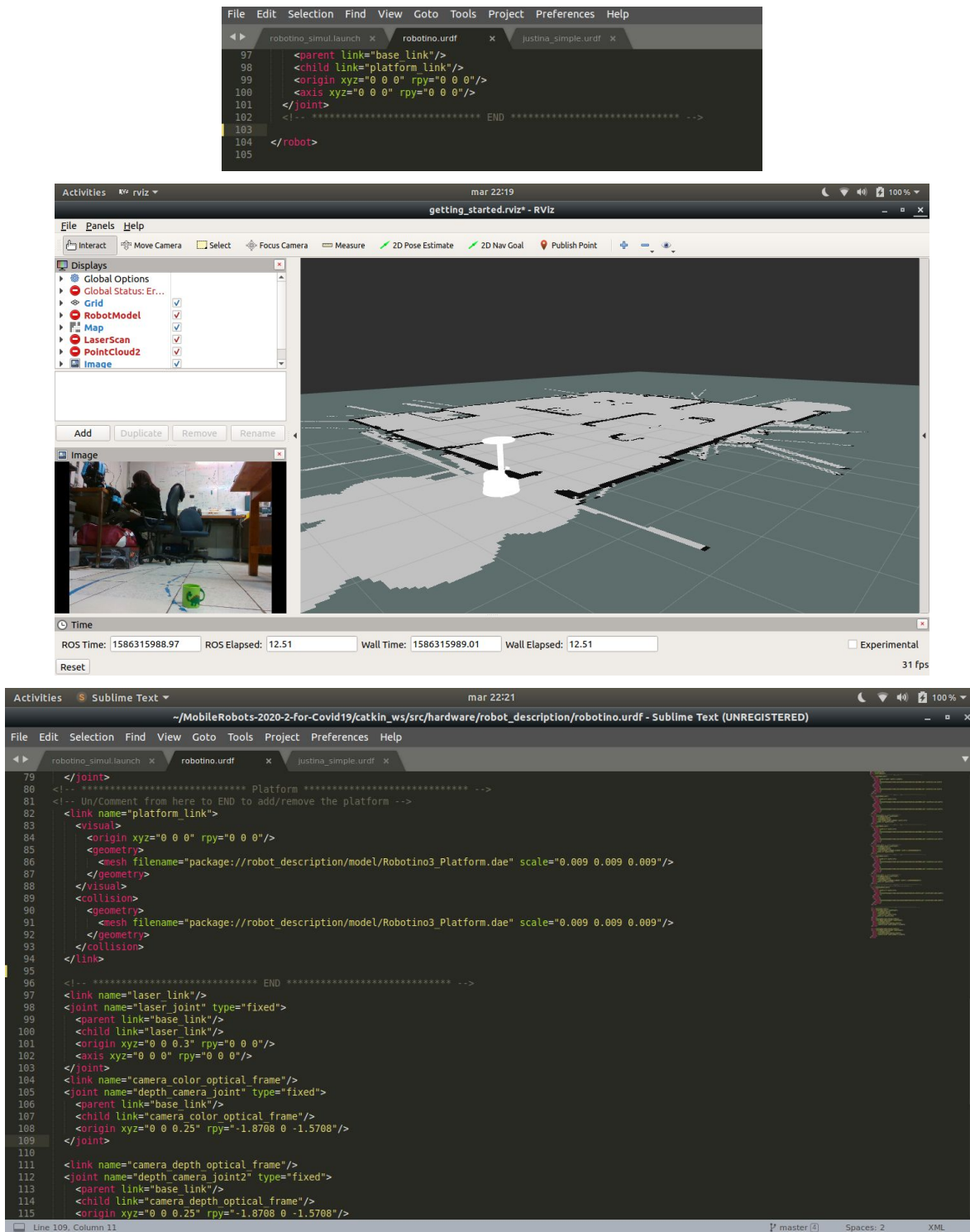
```

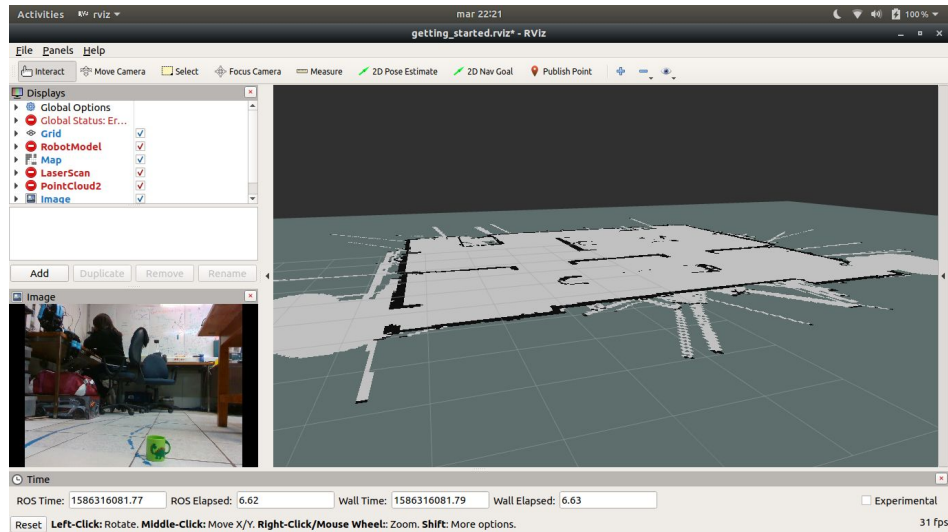
robotino_simul.launch x robotino.urdf x justina_simple.urdf x
94 </link>
95 <!-- ===== Platform - Joint ===== -->
96 <joint name="platform_joint" type="fixed">
97   <parent link="base_link"/>
98   <child link="platform_link"/>
99   <origin xyz="0 0 0" rpy="0 0 0"/>
100   <axis xyz="0 0 0" rpy="0 0 0"/>
101 </joint>
102 <!-- ***** END ***** -->
103 <link name="laser_link"/>
104 <joint name="laser_joint" type="fixed">
105   <parent link="base_link"/>
106   <child link="laser_link"/>
107   <origin xyz="0 0 0.3" rpy="0 0 0"/>
108   <axis xyz="0 0 0" rpy="0 0 0"/>
109 </joint>
110 <link name="camera_color_optical_frame"/>
111 <joint name="depth_camera_joint" type="fixed">
112   <parent link="base_link"/>
113   <child link="camera_color_optical_frame"/>
114   <origin xyz="5.5 5.5" rpy="-1.8708 0 -1.5708"/>
115 </joint>
116
117 <link name="camera_depth_optical_frame"/>
118 <joint name="depth_camera_joint2" type="fixed">
119   <parent link="base_link"/>
120   <child link="camera_depth_optical_frame"/>
121   <origin xyz="0 0 0.25" rpy="-1.8708 0 -1.5708"/>
122 </joint>
123 </robot>
124

```

Cuando se corre el modelo en rviz no se nota algún cambio significativo, por ello no adjunto la captura del rviz, no obstante, se sabe que los valores de origin son las coordenadas en xyz donde se realizará la unión o el joint, en este caso de la base base_link con la cámara camera_color_optical_frame

Captura de pantalla con una etiqueta joint eliminada





Al eliminar las uniones hay piezas que no aparecen en el robot, también eliminé la base principal por lo que ninguna de las piezas apareció pues no encontraron a su padre, viéndose en las muestras un robot cercenado o inexistente.

Cabe destacar que ambas pruebas de eliminación de etiquetas joint fueron hechas con robotino en Universum.