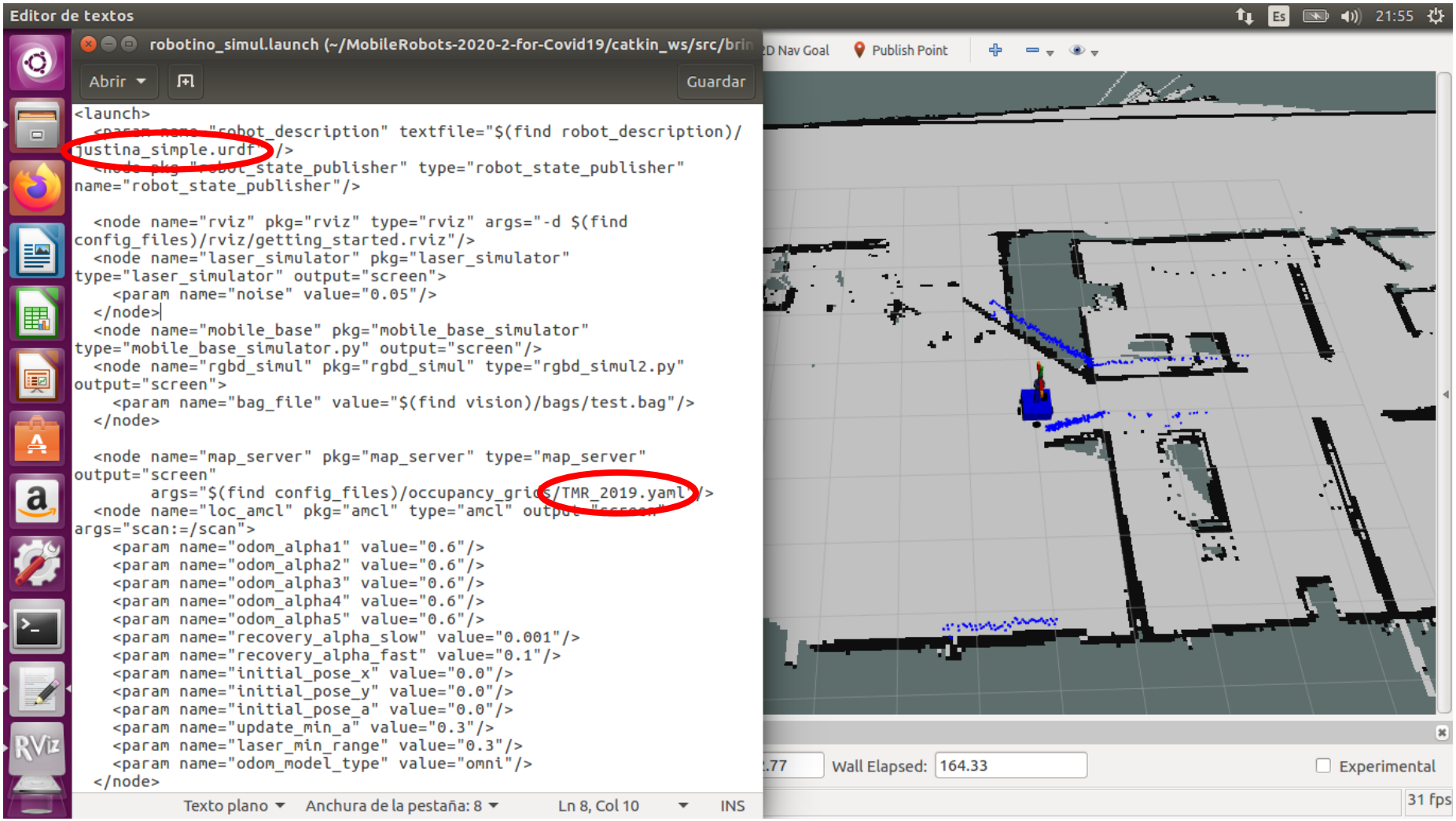
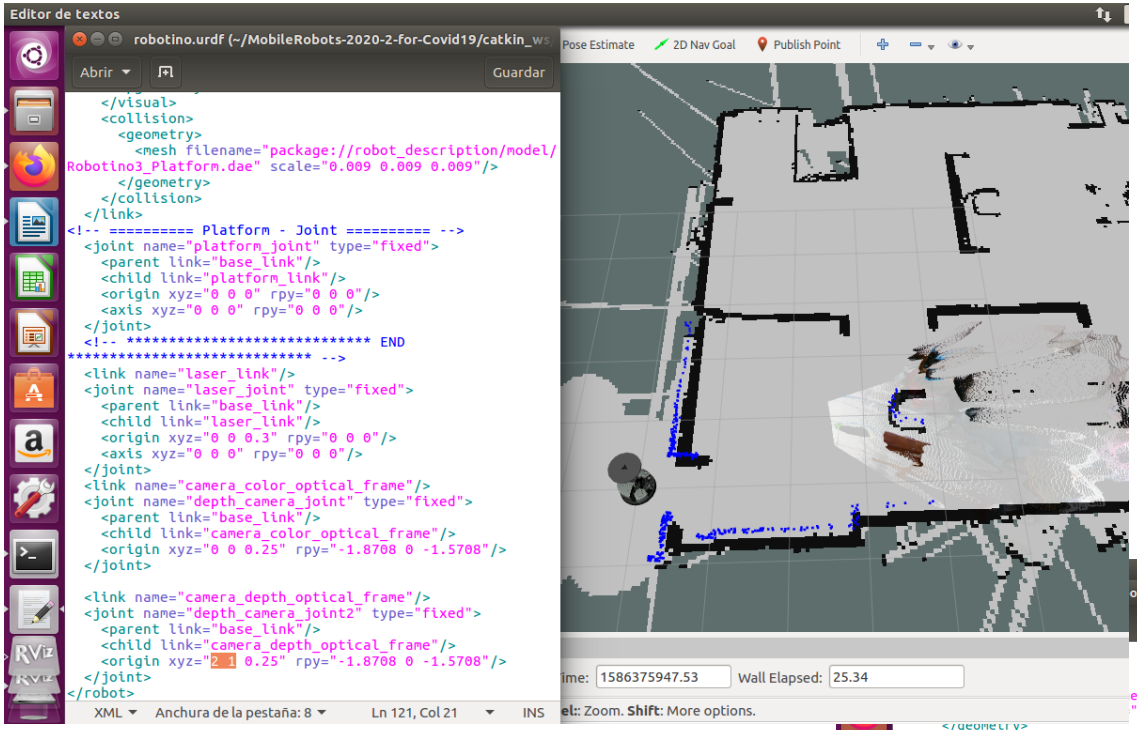
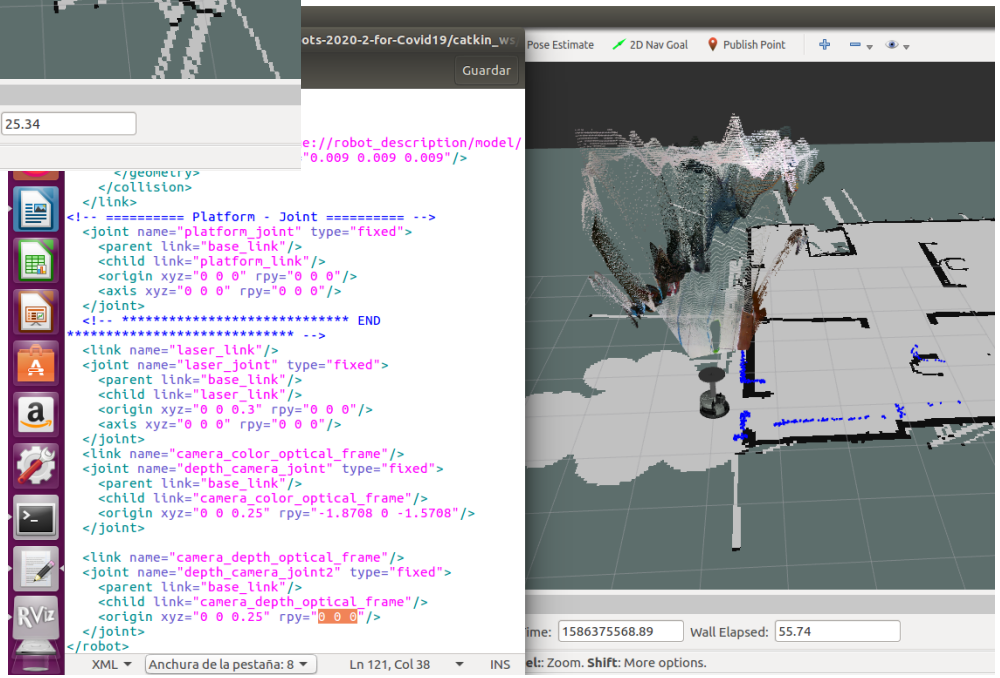
Cambio del urdf y del mapa en el archivo robotino_simul.launch:



Lo que sucedió:
Cuando se cambió la descripción del robot, de robotino.urdf a Justina_simple.urdf, en RViz se cambió el modelo renderizado del robot. Donde antes estaba el robot “robotino”, ahora estaja “Justina”.
Cuando se cambió el mapa de Universum.yaml a TMR_2019.yaml, lo que cambió en RViz fue el croquis del mapa, mostrando un layout distinto.

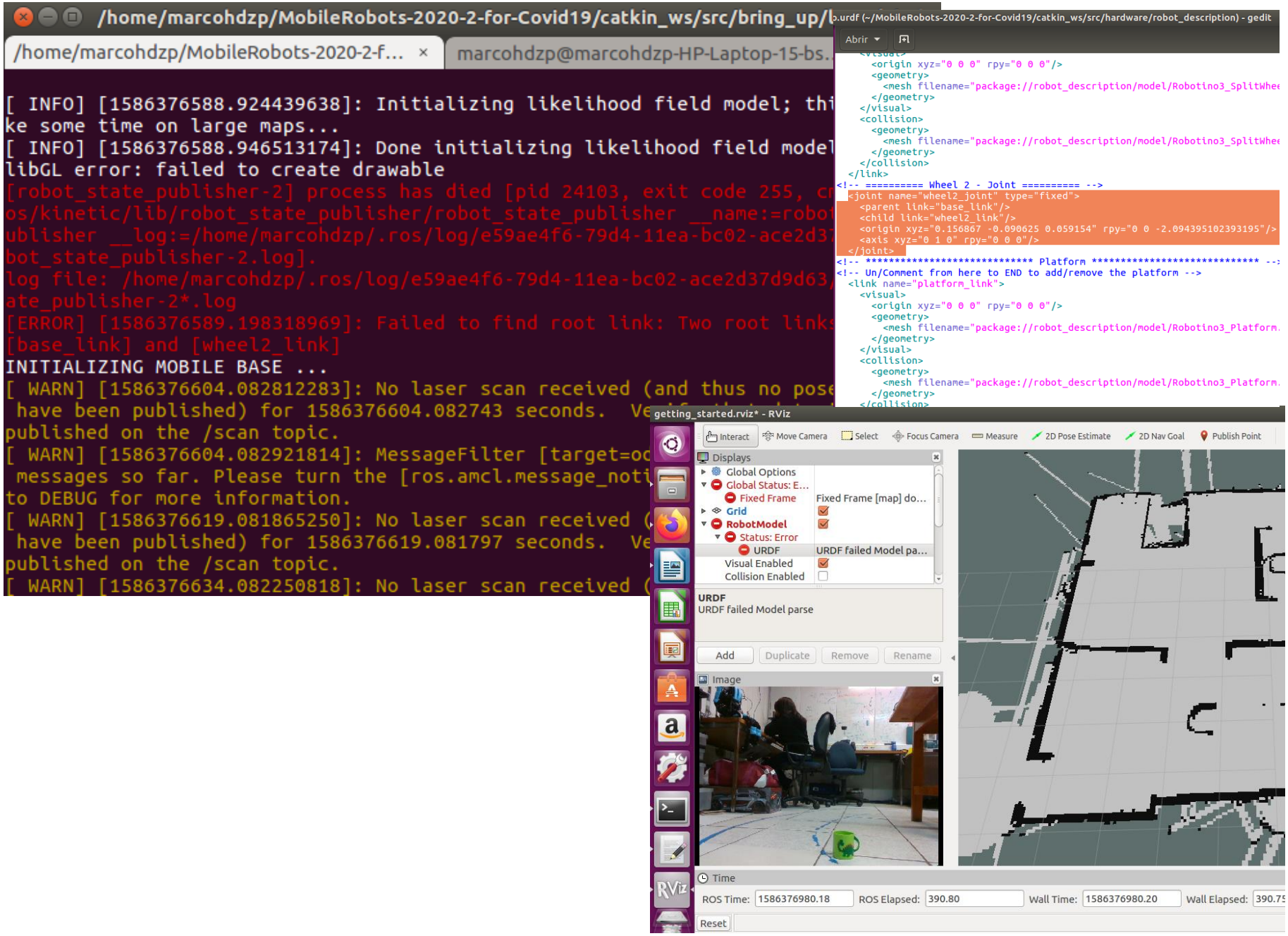
Cambio de valores en la etiqueta <origin> de la línea 121 del archivo robotino.urdf



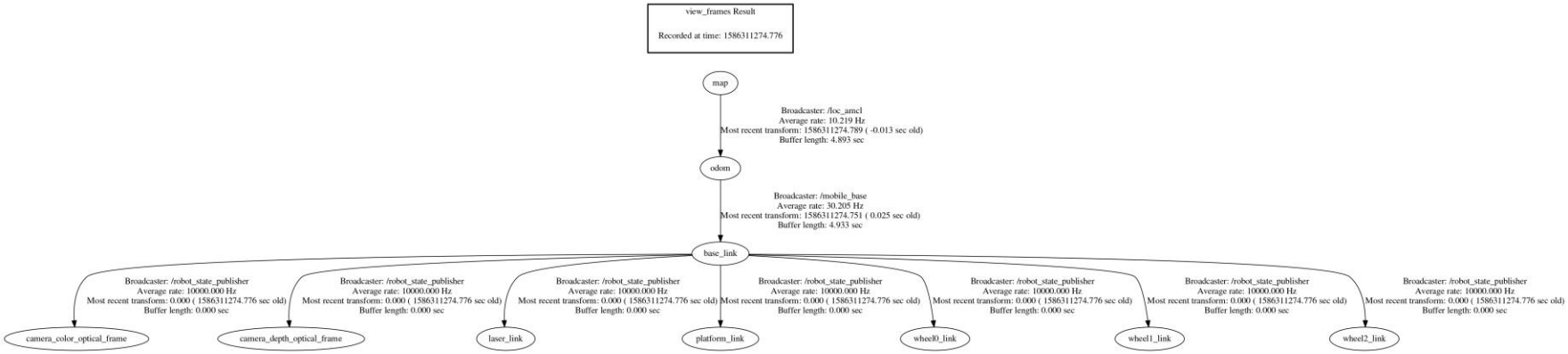


Lo que sucedió:
Cuando se modificaron los valores de “xyx”, se modificó la posición de la imagen de la cámara, en el mapa. Por otro lado, cuando se modificaron los valores “rpy”, lo que se modificó fue la orientación de dicha imagen.

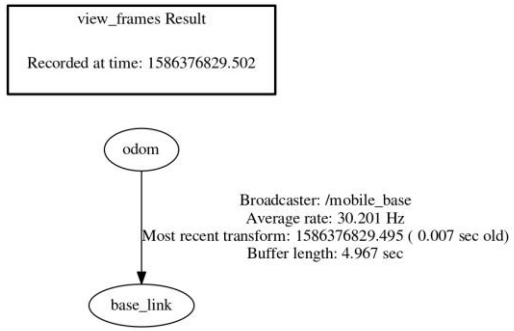
Eliminación de un campo <joint> del archivo robotino.urdf



Árbol de transformaciones antes de quitar un campo <joint>



Árbol de transformaciones antes de quitar un campo <joint>



Lo que sucedió:
Al ejecutar la simulación no logra crear el modelo 3d del robot, al no encontrar la llanta 2, la cual se eliminó del archivo robotino.urdf. Paralelamente, vemos que el árbol de transformaciones se quiebra casi por completo, por lo que el nodo de la base ya no se puede comunicar con los demás componentes del robot. Por lo mismo, ya no recibe información de los sensores que incluyan dichos componentes, por lo que no se puede saber la posición actual del robot, ya que no se están publicando esos datos provenientes de los demás componentes.