



UNIVERSIDAD NACIONAL
AUTÓNOMA DE MÉXICO



FACULTAD DE INGENIERÍA

ROBOTS MÓVILES

PRÁCTICA 2: Uso de archivos urdf y árbol de transformaciones
con el paquete tf

ALUMNO: ANDRÉS ALFONSO MARTÍNEZ GONZÁLEZ

PROFESOR: MARCO ANTONIO NEGRETE VILLANUEVA

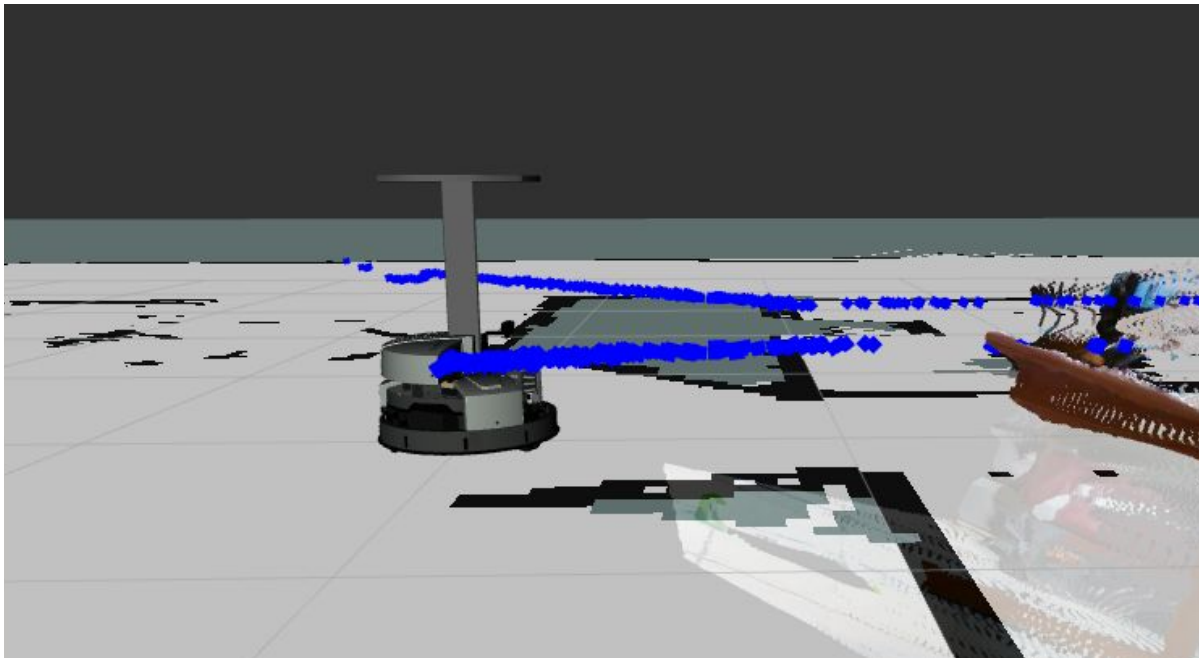
9 de abril de 2020

Semestre 2020-2

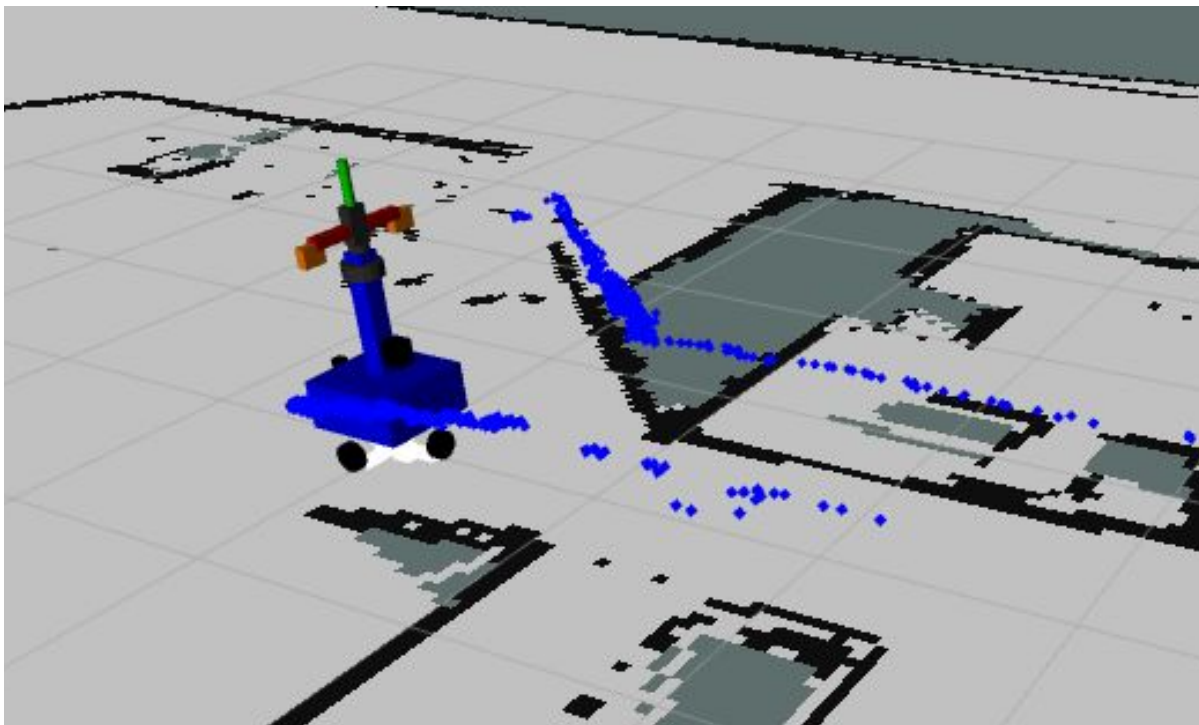
Cambio del urdf

```
GNU nano 2.9.3 catkin_ws/src/bring_up/launch/robotino_simul.launch
<launch>
  <param name="robot_description" textfile="$(find robot_description)/justina_simple.urdf" />
  <node pkg="robot_state_publisher" type="robot_state_publisher" name="robot_state_publisher"/>
</launch>
```

Cunado estaba robotino.urdf, el robot se veía así:



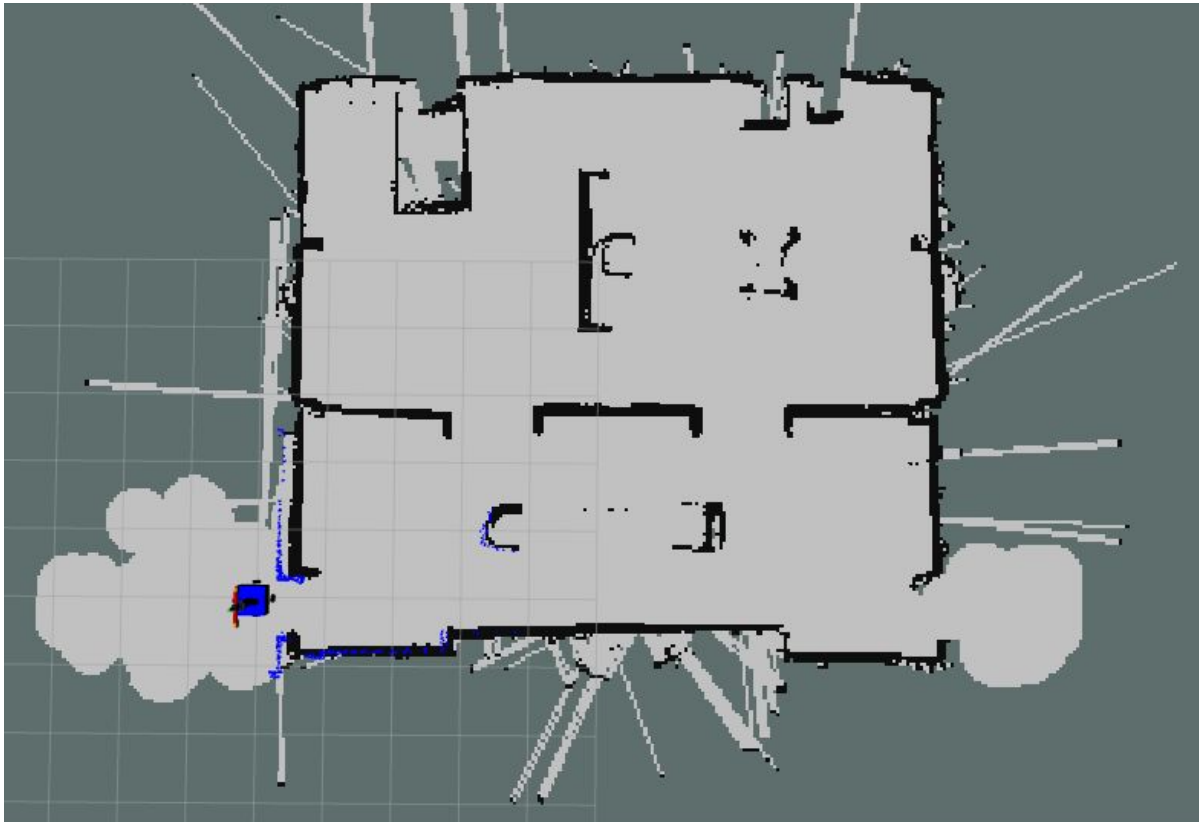
Cuando se cambió a justina_simple.udf, el robot se veía así:



Cambio de mapa

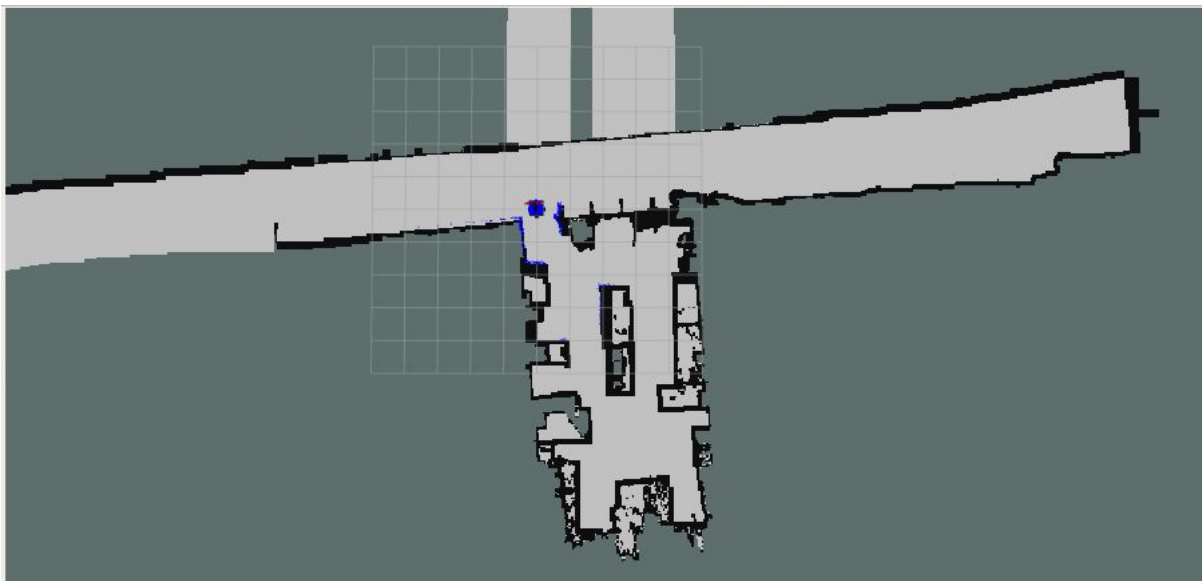
Universum:

```
<node name="map_server" pkg="map_server" type="map_server" output="screen"
  args="$(find config_files)/occupancy_grids/Universum.yaml"/>
```



Biorobotica:

```
<node name="map_server" pkg="map_server" type="map_server" output="screen"
  args="$(find config_files)/occupancy_grids/Biorobotica.yaml"/>
```



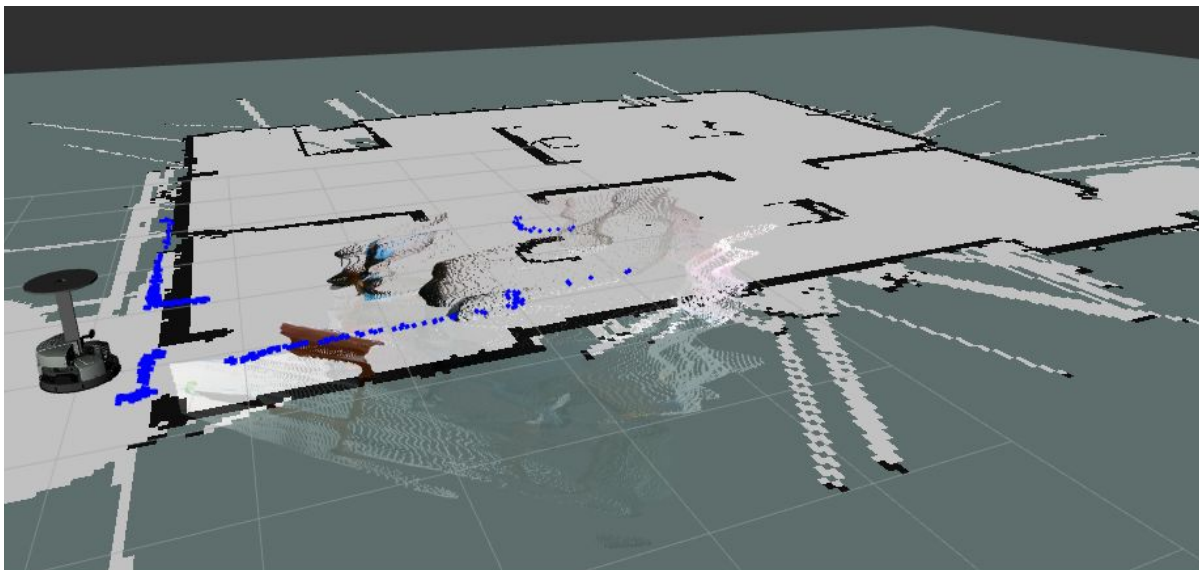
TMR_2019:

```
<node name="map_server" pkg="map_server" type="map_server" output="screen"
  args="$(find config_files)/occupancy_grids/TMR_2019.yaml"/>
```

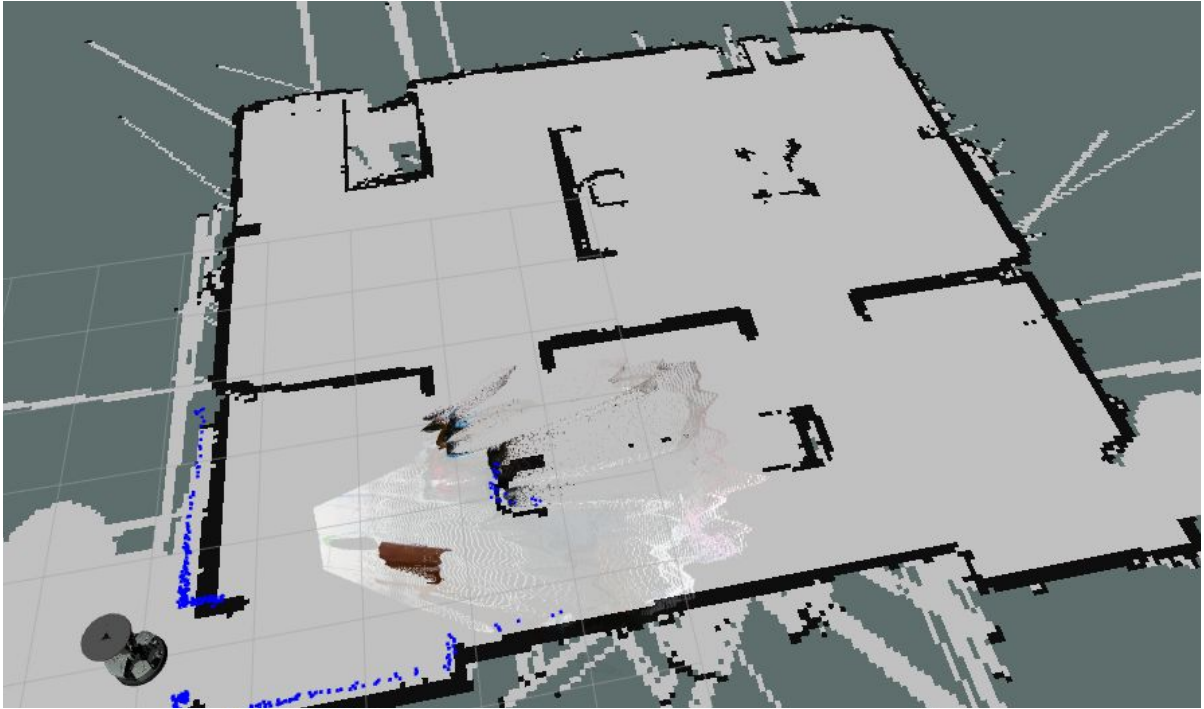


Etiqueta origin cambiada

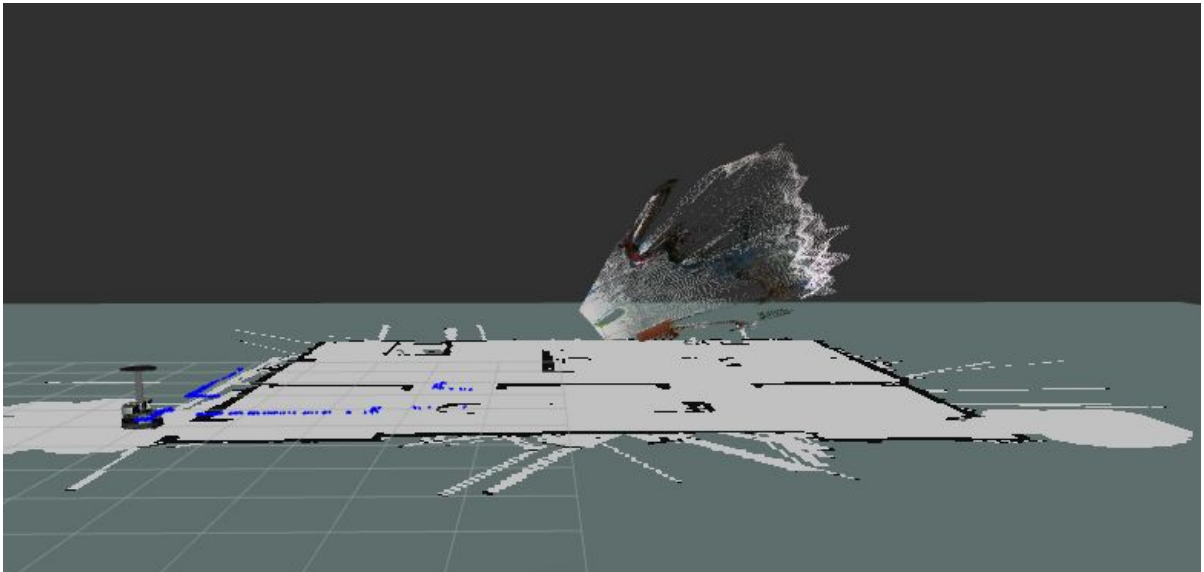
Sin cambiar:



Cambiando xyz="1 1 0.25"

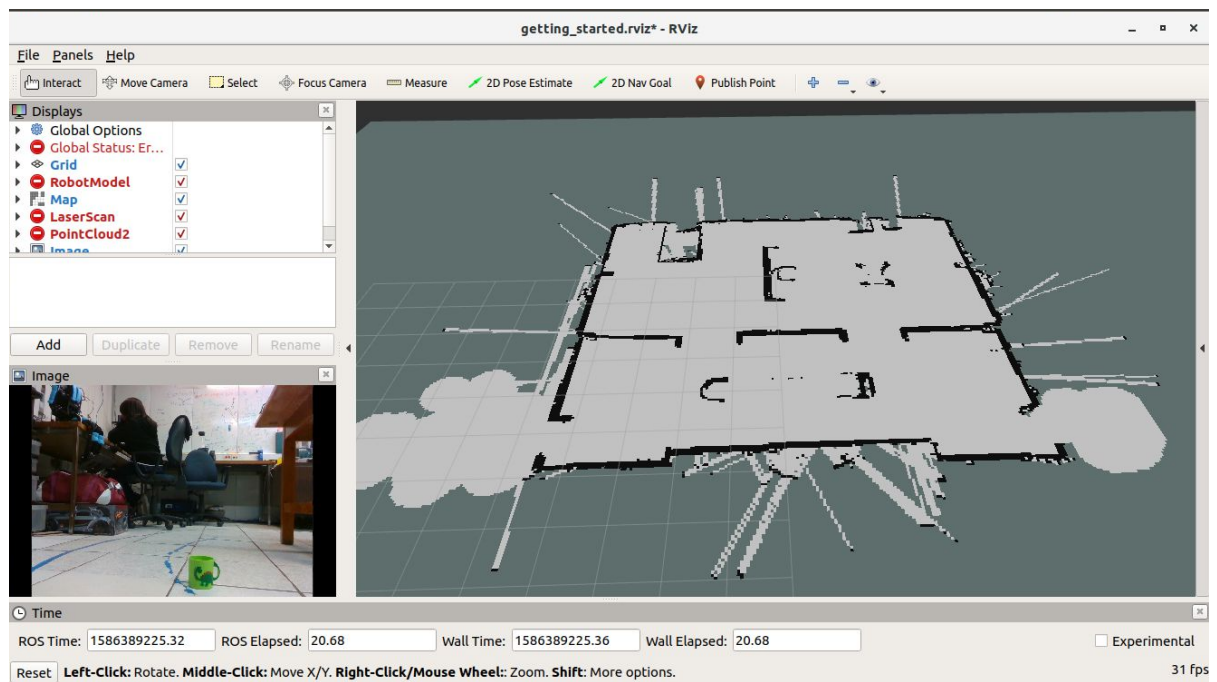


Cambiando xyz="5 5 0.25 rpy="0 1 0":



Cambia de posición

Etiqueta joint eliminada



Aparecen errores en RobotModel, LaserScan, PointCloud2.
Y aparece el siguiente error: "Failed to parse URDF model"