

ROS2 Grasp Library

- 适用于高级工业用途的 ROS2 智能视觉抓取解决方案，具有 OpenVINO™ 抓取检测和 MoveIt 抓取规划。
- ROS2 Grasp Library 抓取库在 ROS2 上启用了基于 CNN 的最先进的深度学习抓取检测算法，用于工业机器人使用场景中的智能视觉抓取。其提供了符合开源 MoveIt 运动规划框架的 ROS2 接口，其支持的机器人或机器臂的类型基本为工业机器人，在另一附件中给出。
- 实现的功能：
 - 提供抓取规划服务，作为 MoveIt 的拓展项，而 MoveIt 可实现运动规划、操纵、反向运动学、控制、3D 感知、碰撞检查，对于 MoveIt 框架而言，也是仅对上述有限的机器人提供支持。
 - 提供用于抓取检测结果的 ROS2 Grasp Detector 抽象接口
 - 实现手眼校准模块，生成从相机框架到机器人框架的转换
 - 可以很好的实现随机拾取（OpenVINO 抓取检测）、识别拾取（OpenVINO Grasp Detection + OpenVINO Mask-rcnn 对象分割）等应用行为。