



Déplacer un robot mobile

L'objectif de ce TP est de réaliser un noeud ROS qui prend en paramètre une position à atteindre et qui contrôle les vitesses du robot pour lui permettre d'atteindre cette position cible.

Notion : * Créer des noeuds paramétrable. * Gérer correctement les transformations.

1. Bouger une base mobile

Architecture, topic et commande

- Un launch file
- rqt_graph / view_frame ...
- faire un noeud move-to qui publie des geometry-twist au bon endroit

2. Gerer une position cible

- Se connecter à odom.
- Déplacer le robot de façon à ce que la position cible défini dans odom soit atteint (transformation base/odom).

3. Actualiser la position cible

- Créer un topic Goal et actualiser la position cible (transformation goal_frame/odom).