



作业

1. 将第三讲作业中自己创建的机器人URDF模型，改写成xacro形式的模型，并在rviz中显示。
2. 搭建ArbotiX+rviz仿真环境，将第1题中完成的机器人模型放置到rviz中，并通过键盘控制运动。
3. 按照Gazebo仿真步骤，继续完善第1题实现的机器人模型，并将机器人模型加载到Gazebo中，完成运动控制和至少两种传感器的仿真。