ファイルの説明

~/catkin\_ws/src/interactive-cleanup-rosにconfigファイルを設置、障害物回避、経路生成に必要なパラメータが格納されている。

teleop\_key.launchの起動で地図生成、sample.launchの起動でロボットが地図の情報を用いて動く。

minic.pyのファイルでトピック名を変更する。(HSRとturtlebotでトピック名が異なるから)

Sample.launchの変更点

<!-- Run the map server -->(マップの読み込み)、<!-- amcl-->(自己位置)、<!--move\_base-->(経路生成)の部分を足した。

Teleop\_key.launchの変更点

<!-- Gmapping -->(地図生成) の部分を足した。

使い方

1. Teleop\_key.launchを起動
2. キー操作で地図生成
3. rosrun map\_server map\_saver -f 保存したいファイル名で地図を保存
4. Sample.launch、 minic.pyを起動
5. ロボットが動くときに地図の情報を使えるようになる。

interactive\_cleanup\_sample.cpp 内で指定した場所に移動する。

座標はrvizのpublish pointで確認できる。

注意点

Sample.launchの

<!-- Run the map server -->

<arg name="map\_file" default="$(find interactive\_cleanup)/map/map.yaml"/>

でmapをよみこんでいる。フォルダー名map、ファイル名mapのものを読み込んでいる。

Mapのフォルダーはinteractive\_cleanupにおいてください

・保存方法：マッピング後，$ rosrun server saver -f <指定のファイル名> でマップを保存