

26_23일차_진행사항_SEED_김윤호_오후 : 네이버 카페

웹 클립

웹 접근성이 좋은 모바일 웹에서 사용하겠습니까?

NAVER

카페홈 이웃 가입카페 새글 내소식 채팅 Zero

연희직업전문학교_robotics

https://cafe.naver.com/yhrobotics

카페정보 나의활동

수정 삭제

다음글 목록



매니저 **배진호**
since 2021.07.12.
카페소개

앞새1단계
26 초대하기
즐거찾는 멤버 5명
게시판 구독수 5회
우리카페앱 수 0회

주제 컴퓨터/통신 > 소프트웨어

카페 글쓰기

카페 채팅

즐거찾는 게시판

전체글보기 5,044

수료생_커뮤니티
라이다3기
라이다4기
자유게시판

최근 댓글 · 답글

- 26_23일차_진행사항 - 해보...
 - 26_23일차_진행사항_SEE...
 - 26_23일차_진행사항_mee...
 - 26_23일차_진행사항 인스...
 - 26_23일차_진행사항_해보...
- 이전 | 다음

카페탈퇴하기



궁금한게 있을 땐
카페 스마트봇

라이다4기

26_23일차_진행사항_SEED_김윤호_오후



일반멤버
2022.08.25. 14:34 조회 0

댓글 0 URL 복사

26_23일차_목표 : Kobuki 관련 패키지 설치 및 실행

1. 오늘 목표로 삼았던 Ubuntu MATE 18.04 및 VNC, ROS Melodic 설치 및 테스트 완료로 다음 진행사항을 수행할 예정

- ROS Melodic 테스트화면은 오전 게시물에 업데이트 함

- kobuki 패키지 다운 후 원격 제어 테스트 예정
- catkin_make 중 sophus 관련 에러 발생(plain cmake)
- 다운 받은 sophus 폴더 안에 들어간다.

- 1) mkdir build
- 2) cd build
- 3) cmake ..
- 4) make

여기부분 진행중

2. kobuki 원격 제어

- 1) PC에서 roscore
- 2) 라즈베리파이에서 roslaunch kobuki_node minimal.launch --screen
- 3) PC에서 roslaunch kobuki_keyop keyop.launch

3. kobuki Slam

- 1) PC에서 roscore
- 2) 라즈베리파이에서 roslaunch kobuki_slam kobuki_slam.launch
- 3) PC에서 roslaunch kobuki_keyop keyop.launch
- 4) rosrn map_server map_saver -f ~/map

2) 부분이 라즈베리파이에서 돌리는거라 힘들 수 있음. 라이다 데이터만 받아오고 PC에서 rviz로 시각화해서 Slam하도록 변경해야 함

```

<launch>

  <include file="$(find kobuki_description)/launch/view_model.launch">
  </include>

  <node name="gl_ros_driver_node" pkg="gl_ros_driver" type="gl_ros_driver_node" output="screen">
  </node>

  <node pkg="kobuki_tf" type="kobuki_tf" name="kobuki_tf" output="screen">
  </node>

  -----여기까지 라즈베리파이에서 돌리고 아래부분은 PC에서 돌려서 되는지 테스트 예정-----

  <node name="rviz_slam" pkg="rviz" type="rviz" args="-d $(find kobuki_slam)/rviz/kobuki_slam.rviz">
  </node>

  <node pkg="gmapping" type="slam_gmapping" name="kobuki_slam_gmapping" output="screen">
    <param name="base_frame" value="base_footprint"/>
    <param name="odom_frame" value="odom"/>
    <param name="map_update_interval" value="0.5"/>
    <param name="maxUrange" value="10.0"/>
    <param name="sigma" value="0.05"/>
    <param name="kernelSize" value="1"/>
    <param name="lstep" value="0.05"/>
    <param name="astep" value="0.05"/>
    <param name="iterations" value="5"/>
    <param name="lsigma" value="0.075"/>
    <param name="ogain" value="3.0"/>
    <param name="lskip" value="0"/>
    <param name="srr" value="0.1"/>
    <param name="srt" value="0.2"/>
    <param name="str" value="0.1"/>
    <param name="stt" value="0.2"/>
    <param name="linearUpdate" value="0.001"/>
    <param name="angularUpdate" value="0.002"/>
    <param name="temporalUpdate" value="0.5"/>
    <param name="resampleThreshold" value="0.5"/>
    <param name="particles" value="500"/>
    <param name="xmin" value="-10.0"/>
    <param name="ymin" value="-10.0"/>
    <param name="xmax" value="10.0"/>
    <param name="ymax" value="10.0"/>
    <param name="delta" value="0.03"/>
    <param name="llsamplerange" value="0.15"/>
    <param name="llsamplestep" value="0.15"/>
    <param name="lasamplerange" value="0.55"/>
    <param name="lasamplestep" value="0.55"/>
  </node>
</launch>

```

4. kobuki navigation

- 1) PC에서 roscore
- 2) 라즈베리파이에서 roslaunch kobuki_node minimal.launch
- 3) PC에서 navigation관련 런치파일 실행

```

<launch>

  <!-- kobuki model -->
  <arg name="urdf_file" default="$(find xacro)/xacro.py '$(find kobuki_description)/urdf/kobuki_stan"
  <param name="robot_description" command="$(arg urdf_file)" />

  <node pkg="robot_state_publisher" type="robot_state_publisher" name="robot_state_publisher" output=
    <param name="publish_frequency" type="double" value="5.0" />
  </node>

  <!-- sensor -->

  <node name="gl_ros_driver_node" pkg="gl_ros_driver" type="gl_ros_driver_node" output="screen">
    <param name="frame_id" value="base_footprint"/>

```

```
<param name="Frame_id" value="base_scan" />
</node>

<!-- tf -->
<node pkg="kobuki_tf" type="kobuki_tf" name="kobuki_tf" output="screen">
</node>

-----여기까지 라즈베리파이에서 돌리고 아래부분은 PC에서 돌려서 되는지 테스트 예정-----

<!-- Map server -->
<arg name="map_file" default="$(find kobuki_navigation)/maps/map.yaml"/>
<node name="map_server" pkg="map_server" type="map_server" args="$(arg map_file)">
</node>

<!-- AMCL -->
<include file="$(find kobuki_navigation)/launch/amcl.launch.xml"/>

<!-- move_base -->
<arg name="cmd_vel_topic" default="/mobile_base/commands/velocity" />
<arg name="odom_topic" default="odom" />
<node pkg="move_base" type="move_base" respawn="false" name="move_base" output="screen">
  <rosparam file="$(find kobuki_navigation)/param/costmap_common_params.yaml" command="load" ns="g
  <rosparam file="$(find kobuki_navigation)/param/costmap_common_params.yaml" command="load" ns="l
  <rosparam file="$(find kobuki_navigation)/param/local_costmap_params.yaml" command="load" />
  <rosparam file="$(find kobuki_navigation)/param/global_costmap_params.yaml" command="load" />
  <rosparam file="$(find kobuki_navigation)/param/dwa_local_planner_params.yaml" command="load" />
  <rosparam file="$(find kobuki_navigation)/param/move_base_params.yaml" command="load" />
  <remap from="cmd_vel" to="$(arg cmd_vel_topic)"/>
  <remap from="odom" to="$(arg odom_topic)"/>
</node>
</launch>
```



김윤희님의 게시글 더보기

좋아요 0

댓글 0

블로그/카페 공유수 0

공유

댓글

김윤희

등록

글쓰기

답글

수정

삭제

목록


TOP

'라이다4기' 게시판 글

이 게시판 새글 구독하기

[프로젝트] 26_23일차_진행사항	배진호	09:29
[프로젝트] 25_22일차_진행사항	배진호	2022.08.24.
[프로젝트] 24_21일차_진행사항	배진호	2022.08.23.
[프로젝트] 24_<PT>_중간점검_4	배진호	2022.08.22.
[프로젝트] 23_20일차_진행사항	배진호	2022.08.22.
		전체보기

이 카페 인기글

 21_18일차_진행사항 - 해보조_적우영 오전