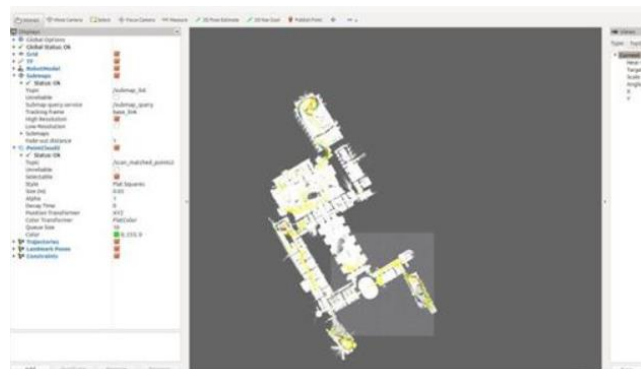


本周工作_吴志涛

- 【1】.安装使用 cartographer
- 【2】.整理之前的 ros 笔记
- 【3】.看 cartographer 的代码

- 【1】.安装使用 cartographer



- 【2】.整理之前的 ros 笔记

- | | |
|------------------------------------|-----------------------------|
| 【1】.杂 | 【11】.CMakeLists.txt文件 (不详细) |
| 【2】.小乌龟实验 | 【12】.package.xml文件 |
| 【3】.常见命令 | 【13】.metapackage |
| 【4】."ROS-Academy-for-Beginners"教学包 | 【14】.roscpp, 工作空间 |
| 【5】.topic数据类型 | 【15】.roscpp, 功能包 |
| 【6】.service数据类型 | 【16】.工作空间覆盖 |
| 【7】.parameter server数据类型 | 【17】.关于Eclipse开发环境 |
| 【8】.action数据类型 | 【18】.关于RoboWare开发环境 |
| 【9】.catkin, 工作空间 | 【19】.创建Publisher |
| 【10】.catkin, 功能包 | 【20】.创建Subscriber |

(a).note1,1-10

(b).note1,10-20

- | | |
|-----------------------------|---|
| 【21】.功能包的编译, CMakeLists.txt | 【31】.TF坐标变换, 小乌龟例子 |
| 【22】.自定义topic的消息类型 | 【32】.小乌龟例子, turtlesim_tf_broadcaster节点 |
| 【23】.自定义service类型 | 【33】.小乌龟例子, turtlesim_listener节点 |
| 【24】.创建Server | 【34】.小乌龟例子, launch文件 |
| 【25】.创建Client | 【35】.Qt工具箱 |
| 【26】.Service的编译运行 | 【36】.rviz三维可视化平台 |
| 【27】.ROS的命令空间 (没看懂, 仅记录) | 【37】.roscpp数据记录与回放 |
| 【28】.多机通信 | 【38】.MRobot平台的搭建 |
| 【29】.launch启动文件 | 【39】.MRobot, 通信协议 |
| 【30】.TF坐标变换, 常用工具 | 【40】.MRobot, 树莓派上node, mrobot_bringup.cpp |

(c).note1,21-30

(d).note1,31-40

- 【41】.MRobot, 树莓派上node, 其他
- 【42】.摄像头功能包
- 【43】.数据类型, Camera功能包
- 【44】.Kinect功能包
- 【45】.数据类型, Kinect功能包
- 【46】.rplidar平面激光雷达功能包

(e).note1,41-46

- 【11】.gazebo, 激光雷达rplidar仿真
- 【12】.摄像头标定
- 【13】.使用标定参数的配置文件
- 【14】.OpenCV简介

(g).note2,11-14

- 【1】.URDF各标签, <link>标签
- 【2】.URDF各标签, <joint>标签
- 【3】.URDF各标签, 其他标签
- 【4】.URDF功能包
- 【5】.使用xacro优化URDF
- 【6】.使用ArbotiX和rviz显示模型 (没看懂, 仅记录)
- 【7】.ros_control (没看懂, 仅记录)
- 【8】.Gazebo仿真
- 【9】.gazebo, 摄像头仿真
- 【10】.gazebo, Kinect仿真

(f).note2,1-10

- 【1】.slam数据类型
- 【2】.gmapping功能包
- 【3】.gmapping, gazebo中仿真 (gmapping有关launch文件)
- 【4】.gmapping, gazebo中仿真 (gazebo环境有关launch文件)
- 【5】.gmapping, gazebo中仿真 (运行使用)
- 【6】.gmapping, 真实机器人
- 【7】.hector_slam功能包
- 【8】.hector_slam, 在gazebo中仿真 (hector_slam有关的launch文件)
- 【9】.hector_slam, 运行使用
- 【10】.rgbdslam功能包
- 【11】.ORB_SLAM功能包

(h).note3,1-11

说明: 整理了之前的 ros 笔记, 部分上传在 github;
<https://github.com/atao153940/notebook>

【3】.看 cartographer 的代码

- 【1】.cartographer_ROS, 安装编译
- 【2】.cartographer, 示例bag运行
- 【3】.cartographer, lua配置文件
- 【4】.cartographer, 典型launch文件说明
- 【5】.cartographer, 类似launch文件说明
- 【6】.cartographer, 使用rplidar (cartographer有3
- 【7】.cartographer, 使用rplidar (lua配置文件)
- 【8】.cartographer, 使用rplidar (运行使用)
- 【9】.cartographer, 杂