



YILDIZ TEKNİK ÜNİVERSİTESİ

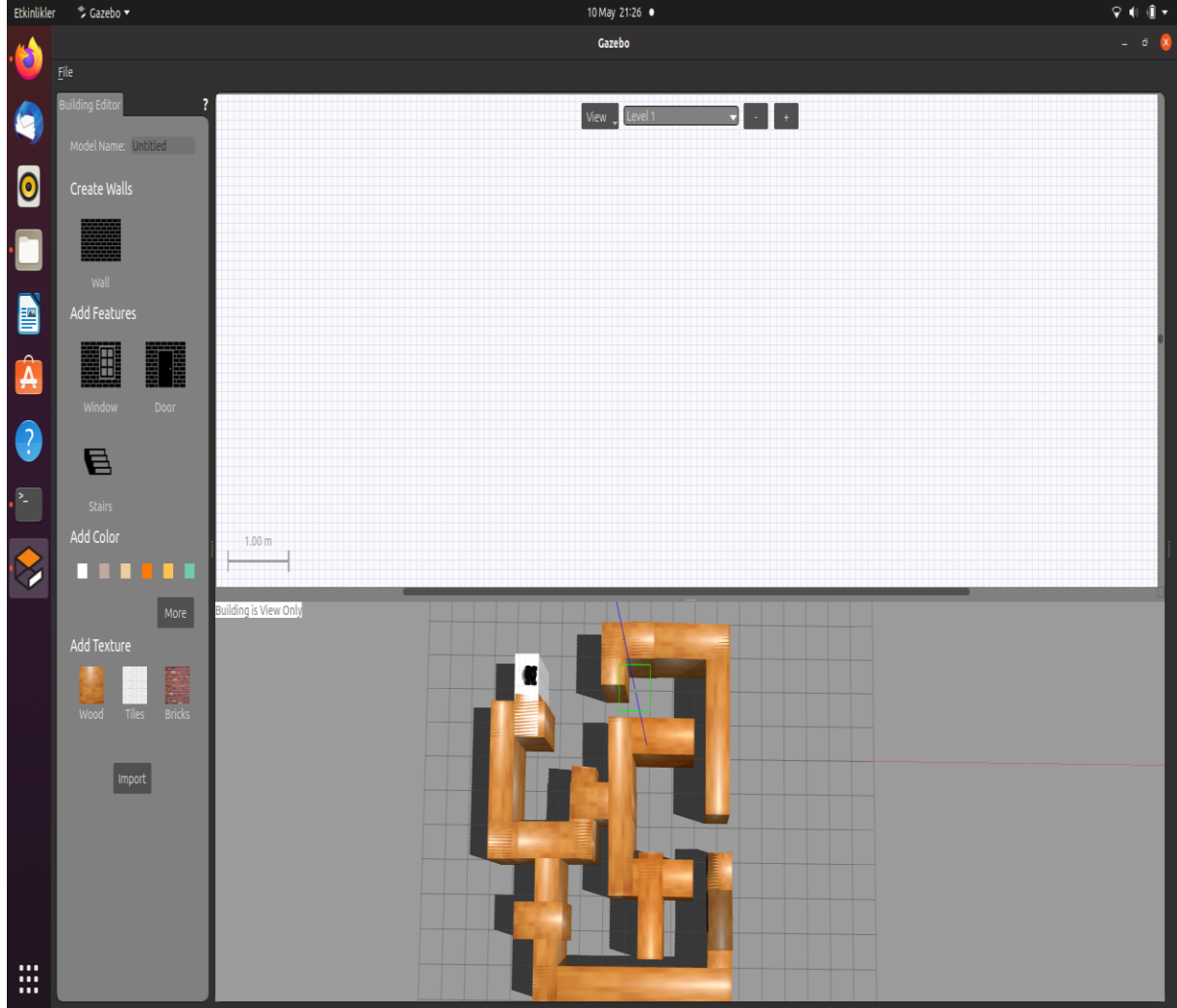
ROBOT TEKNOLOJİSİNE GİRİŞ ÖDEVİ

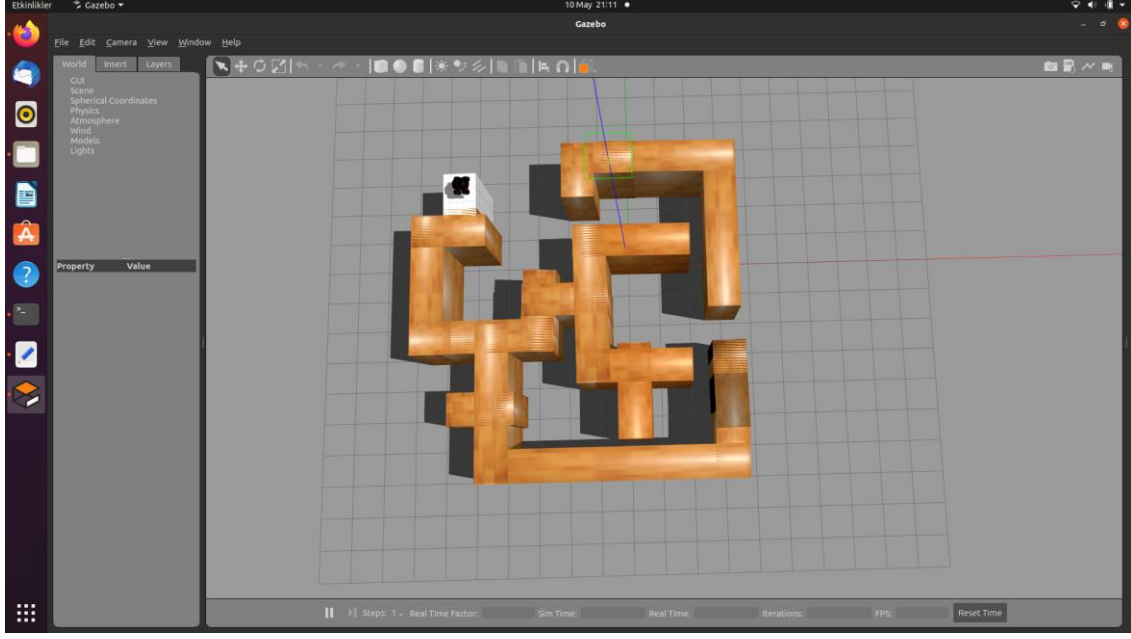
BLM4830

ÇAĞATAY ALPTEKİN

20011622

Dünyayı Gazebo’da Building Editor ile duvar ekleyerek oluşturdum genişlikleri 1 metre ve gezinme yeri ve çukurlar yaklaşık olarak 50 metrekare olmak üzere toplam yaklaşık 100 metrekarelik bir alan.





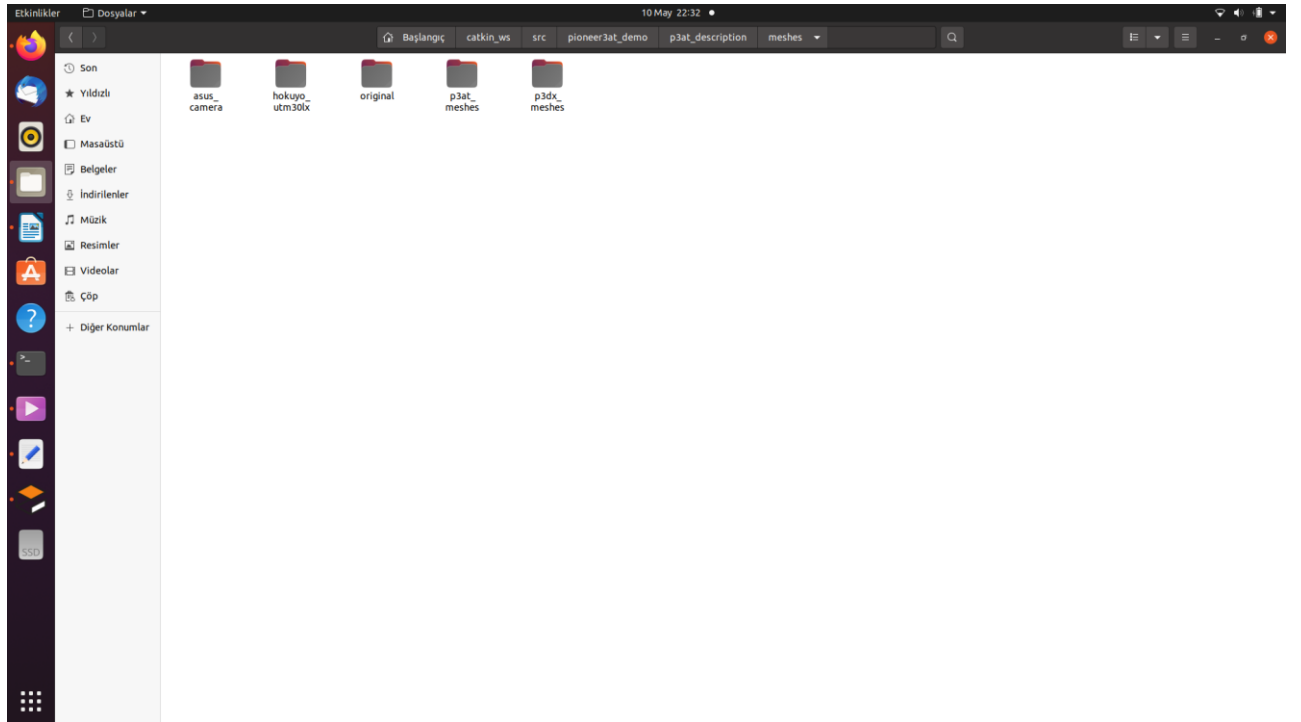
Robotu işleme geçirmek için githubtan P3AT robotunu indirdim. World uzantılı dünyayı p3at_gazebo dosyasının içindeki world dosyasına aldım.

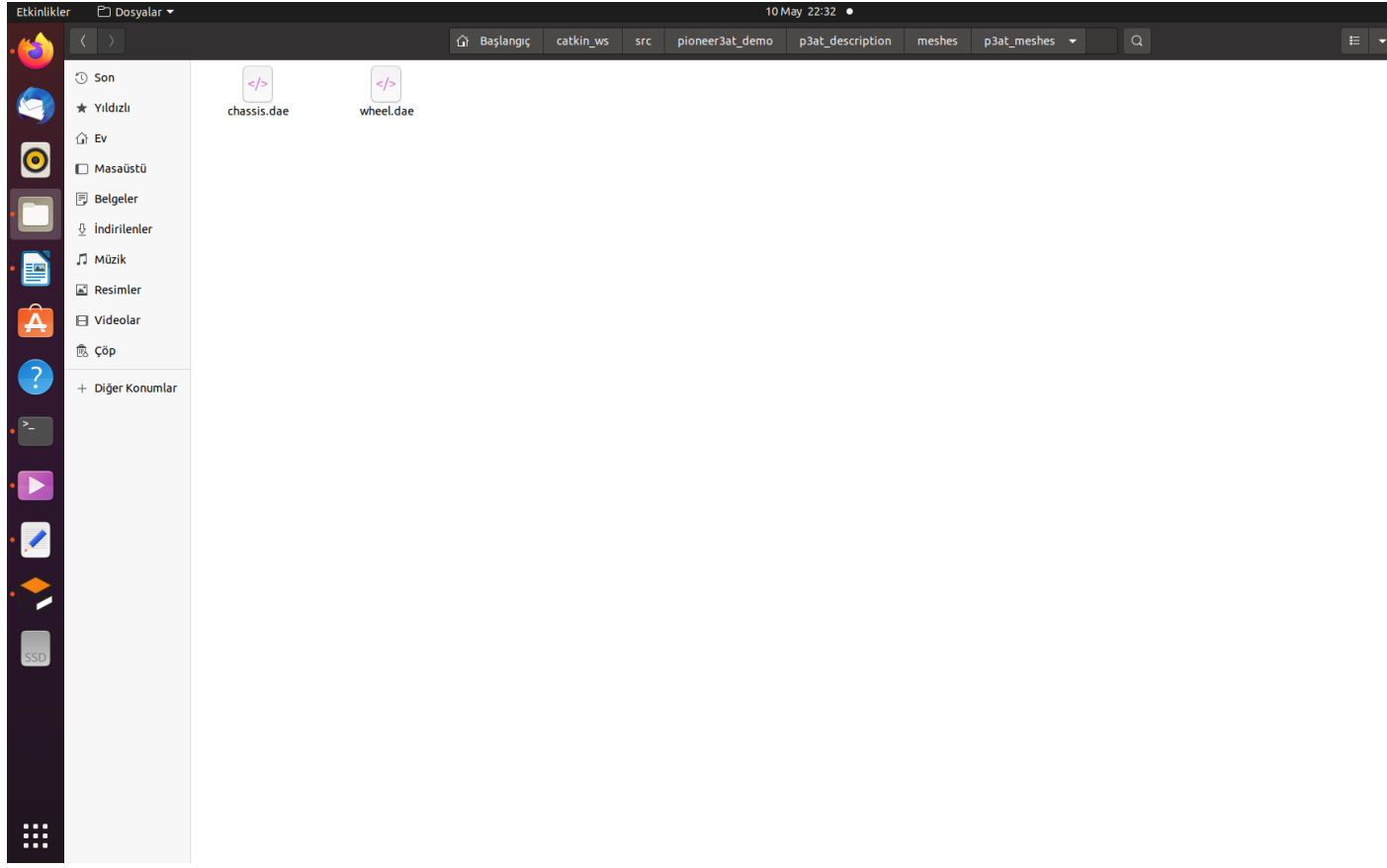
Launch dosyasında p3at.launch ile beyaz noktanın yani başlangıcın koordinatlarını x,y,z olacak şekilde ayarladıktan sonra 'roslaunch p3at_description p3at.launch' komutu ile dünyayı açtım ve 'roslaunch teleop_twist_keyboard teleop_twist_keyboard.py' ile hareket etmesini sağladım. Beyaz başlangıç siyah ise bitiş noktası.

Description içindeki urdf dosyasında ise sensörler ve kameralar sağlandı.

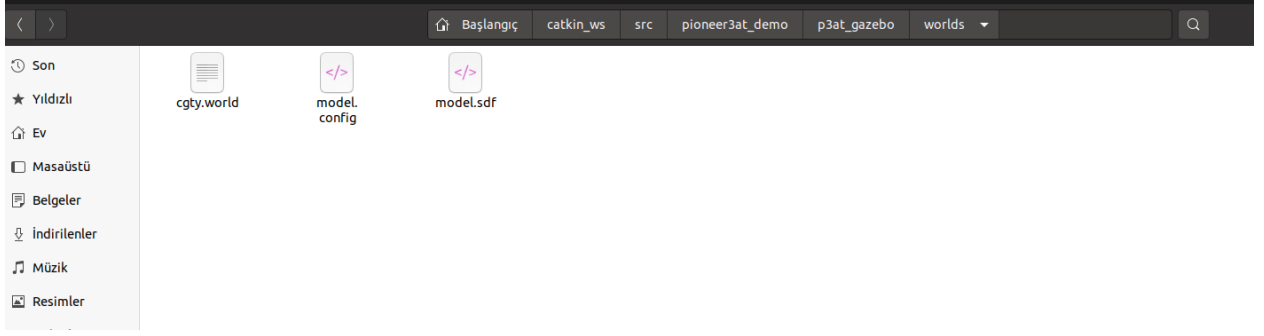


Descriptiondaki bir diğer dosya olan meshte ise tekerlek gibi mekaniksel özellikleri var.

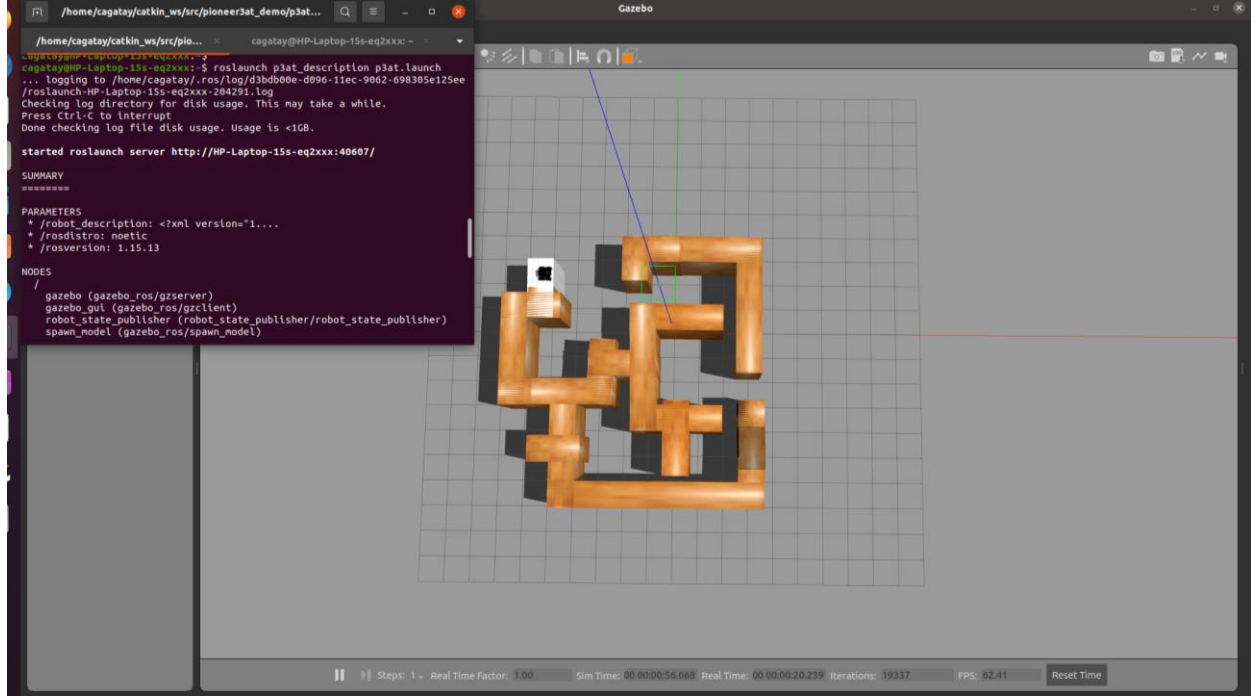




P3at_gazebo dosyasının içinde ise dünyam olan cgty.world var.



Dünyayı açıp robotu konumlandırmak için girilen komut:



İlerlemek ve yön vermek için kullanılan komut:

