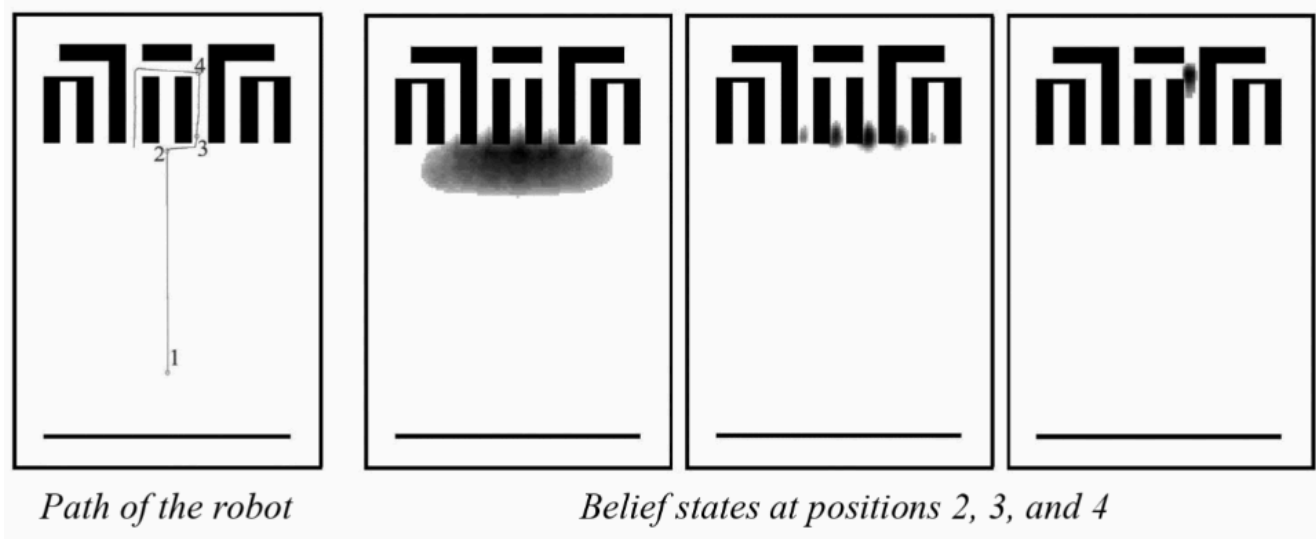


Tema 3. Localization - Robótica Móvil

AMCL: Adaptive Monte Carlo Localization

Ahora tendremos una nube de puntos alrededor del robot, que conforme nos vayamos moviendo por el espacio, irá aproximando la posición concreta del robot en el entorno.



```
source /opt/ros/humble/setup.bash
export ROS_LOCALHOST_ONLY=1
export TURTLEBOT3_MODEL=burger
```

```
ros2 launch amcl.launch.py \
  use_sim_time:=True \
  map:=../TD_n1.yaml
```

```
source /opt/ros/humble/setup.bash
export ROS_LOCALHOST_ONLY=1
rviz2 -d config_amcl.rviz
```

Ahora le damos a **estimar pose** en RViz y lo ponemos aproximadamente.

Y vamos **teleoperando** hasta que se vaya ajustando la posición.

```
ros2 bag record /clock /map /odom /scan /tf /tf_static
           /amcl_pose /particle_cloud /robot_description
```