

ROS Melodic と Gazebo の導入

tags: ROS Gazebo Raspberry Pi

ROS Melodic と Gazebo の導入

ROSやGazeboのインストールや使い方を説明します。

ROS

Instalation

各OSにおけるインストール方法は以下から参照できます。(ROS Melodicです)

<http://wiki.ros.org/melodic/Installation> (<http://wiki.ros.org/melodic/Installation>)

公式に対応しているOSはUbuntuですが、他のOSでもできるようです。(順次対応予定と書いてあるものもあります。)

ただ、Ubuntuがドキュメントも多く、推奨されます。

以後、以下の環境で説明します。

- Ubuntu 18.04
- ROS Melodic

Gazebo

Gazeboは `ros-melodic-desktop-full` に含まれています。

ただ、一点修正が必要な箇所があります。

`~/.ignition/fuel/config.yaml` のurlを以下のように修正します。

```
url: https://api.ignitionrobotics.org
```

`$ gazebo` と入力して画面が起動すれば成功です。

Turtlebot3

Turtlebot3 とは、ROSに対応したロボットです。 [Turtlebot3 公式サイト](http://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/bringup/)

(<http://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/bringup/>).

Turtlebot3 の関連パッケージのインストールなどはこちらのサイトを参考にしてください。

<https://qiita.com/protocol1964/items/1e63aebddd7d5bfd0d1b>

(<https://qiita.com/protocol1964/items/1e63aebddd7d5bfd0d1b>).

こちらにしたがってインストールすると、Turtlebot3をキーボードで動かすところまでできると思います。