Bu Gün ögrendiğim kavramlar

Global map,local map,planner map, grid, TB3 versionları(waffle,burger,waffle\_pi ) ,reference frame(0,0) ,TF topics , map frame,odom frame,amcl\_pose

rostopic echo /odom 🡺 odomdaki hareketleri izleme

Orientation 4 (x,y,z,w) rotasyon angle(roll,pitch,yaw)









