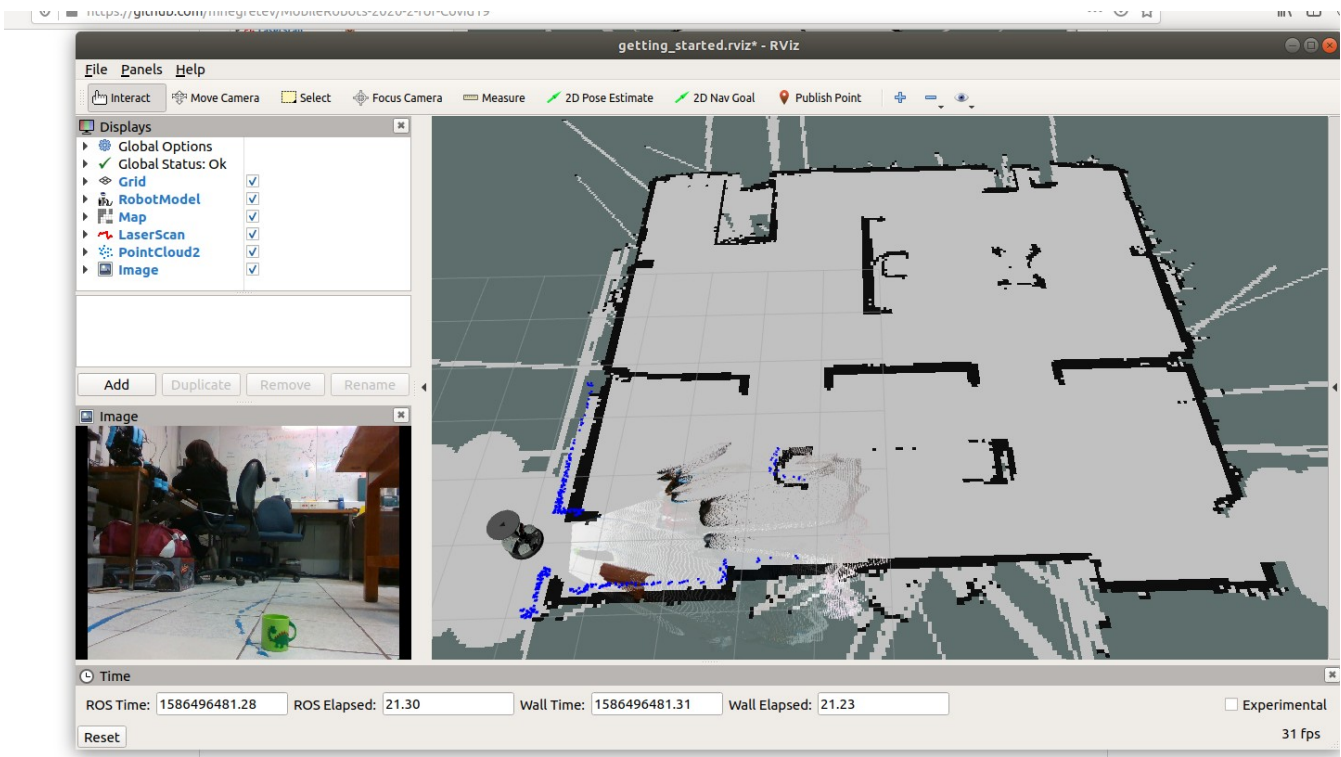
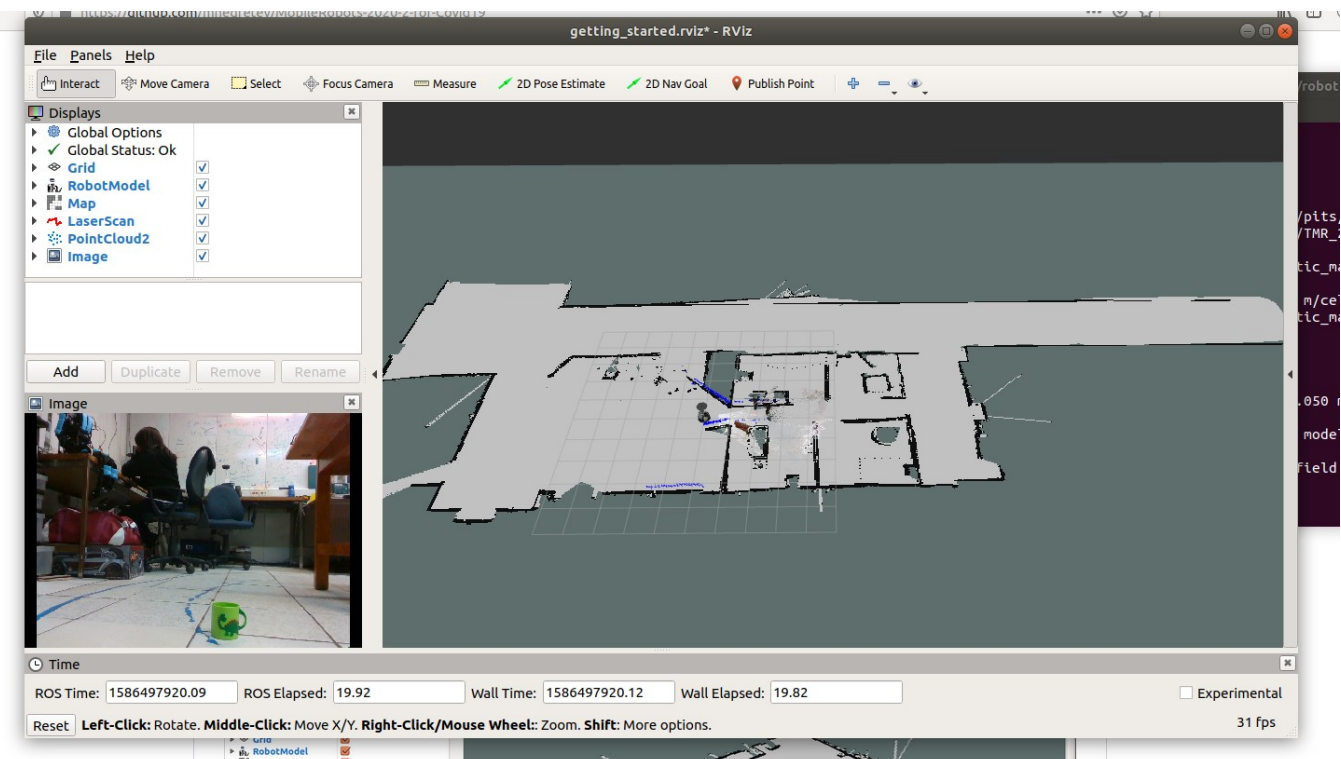


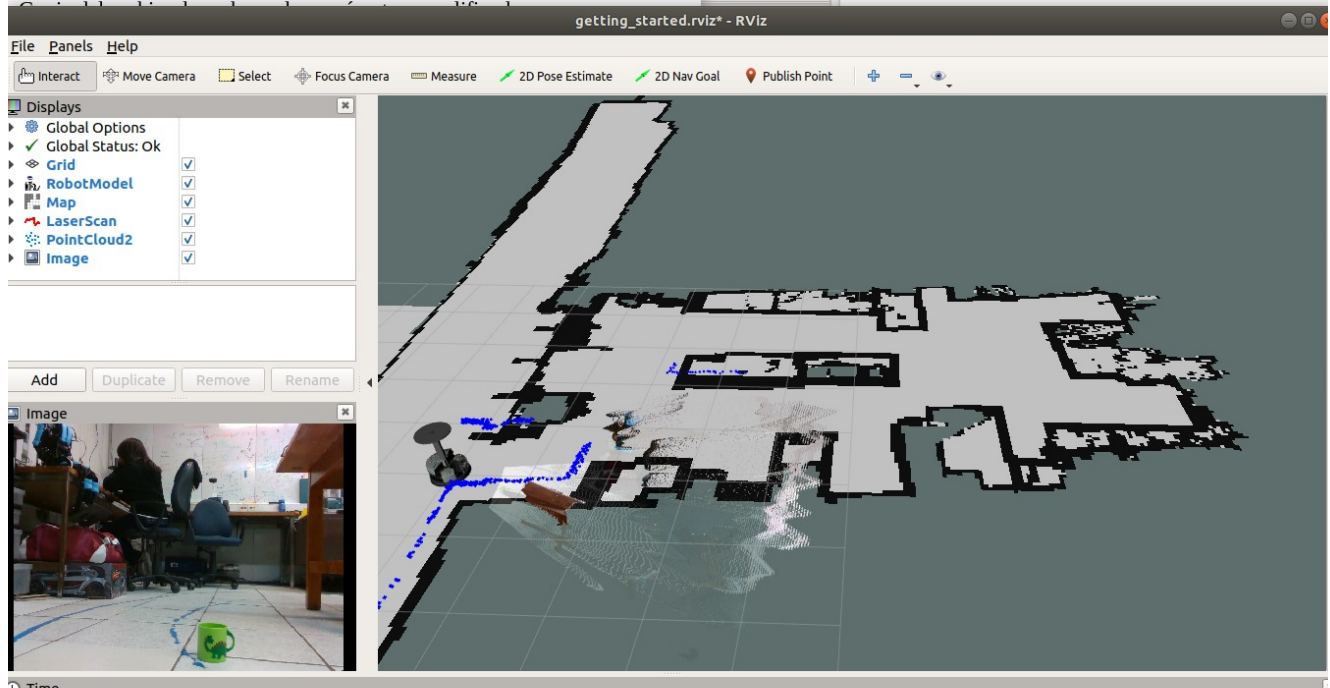
Este es el mapa que viene originalmente, es Universum.yaml



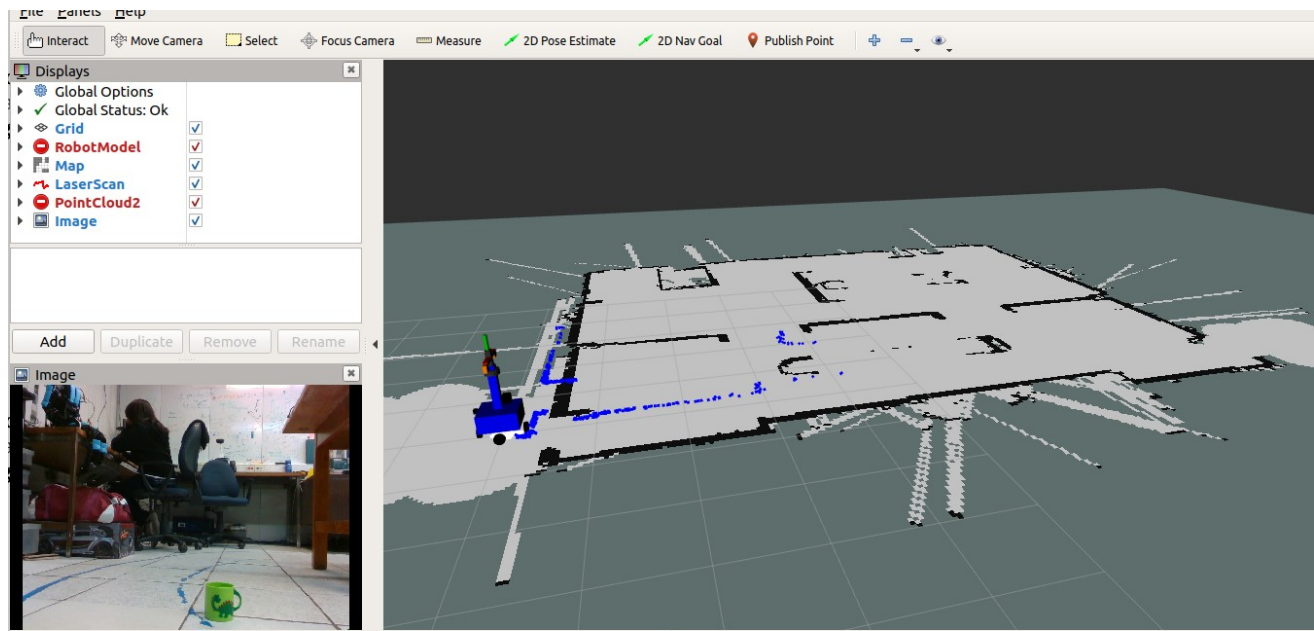
Este es el mapa con TMR_2019.yaml



Este es el mapa con Biorobotica.yaml

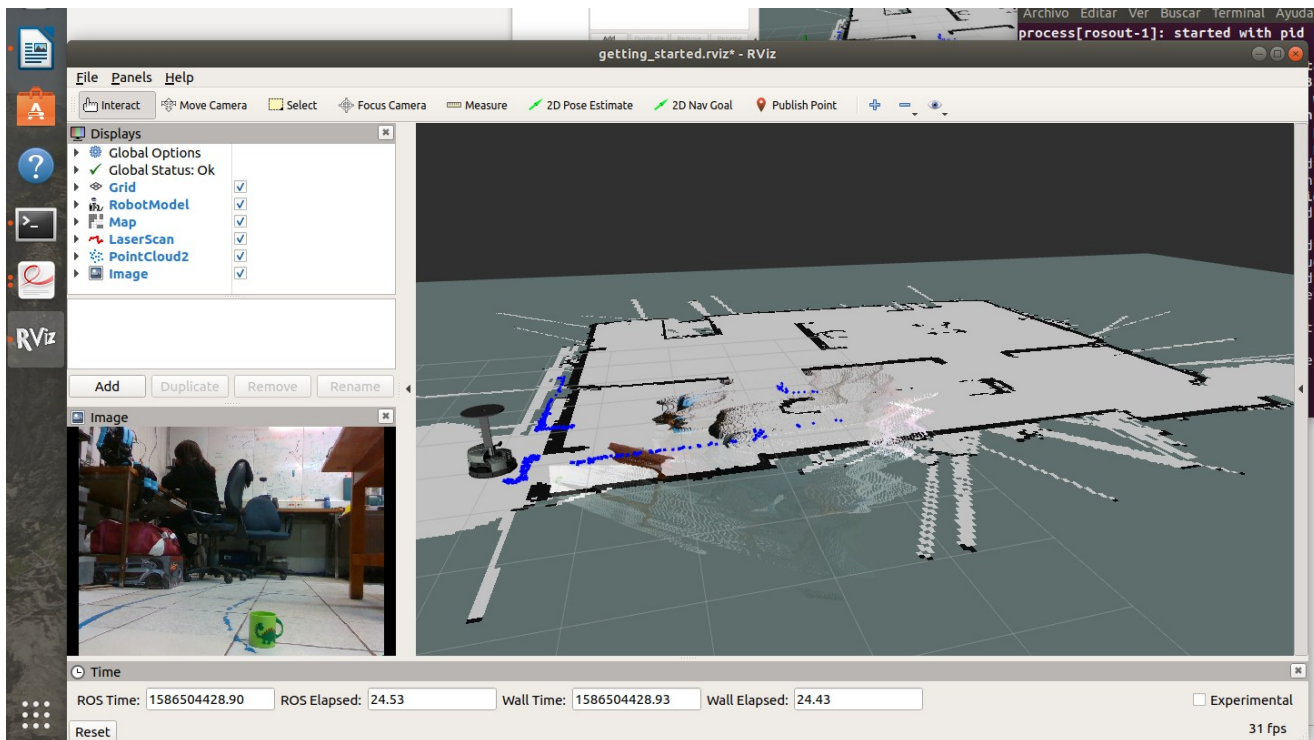


Al cambiar robotino.urdf por justina_simple.urdf cambiamos el modelo del robot y nos sale errores en el modelo del robot y PointCloud2 posiblemente porque el código estaba preparado para robotino



Después para la parte de modificar la etiqueta origin no pude observar ningun cambio a pesae de que puse todos en cero.

```
<link name="camera_color_optical_frame"/>
<joint name="depth_camera_joint" type="fixed">
  <parent link="base_link"/>
  <child link="camera_color_optical_frame"/>
  <origin xyz="0 0 0" rpy="0 0 0"/>      <!-- <origin xyz="0 0 0" rpy="-1.8708 0 -1.5708"/> -->
</joint>
```



Finalmente al eliminar la etiqueta joint “depth_camera_joint” el robot desaparece y en la terminal manda un error

Realizar los ejercicios de la diapositiva 19.

Entregables:

- Archivo pdf con lo siguiente:
 - Ejemplos de frases que se pueden reconocer de acuerdo con la gramática ‘
 - Explicación breve de lo que significan los cuatro parámetros mencionados

La diapositiva 19.

... y verificar en el archivo resultante (*frames.pdf*) las
 ... desplegar la información de los tópicos `/cmd_vel` , `/scan` y
 ... `tino.simul.launch` para cambiar lo siguiente:
 ... `fo justina.simple.urdf`
 ... botica o TMR.2019)
 ... `lware/robot.description/robotino.urdf` y ver qué
 ... gín en la línea 114.
 ... >

```

/home/plts/MobileRobots-2020-2-for-Covid19/catkin_ws/src/bring_up/launch/robotino_sim...
Archivo  Editor  Ver  Buscar  Terminal  Ayuda
[ INFO] [1586504740.565267651]: Requesting the map...
[ INFO] [1586504740.567851261]: Sending map
[ INFO] [1586504740.569159146]: Received a 642 X 513 map @ 0.050 m/pix
[ INFO] [1586504740.599073902]: Initializing likelihood field model; this can ta
ke some time on large maps...
[ INFO] [1586504740.643549690]: Done Initializing likelihood field model.
[robot_state_publisher-2] process has died [pid 4975, exit code 1, cmd /opt/ros/
melodic/lib/robot_state_publisher/robot_state_publisher _name:=robot_state_pu
blisher _log:=/home/plts/.ros/log/4a76c82e-7aff-11ea-bc9e-0c84dcf6b547/robot_stat
e_publisher-2.log].
log file: /home/plts/.ros/log/4a76c82e-7aff-11ea-bc9e-0c84dcf6b547/robot_state_p
ublisher-24.log
INITIALIZING RGBD SIMUL NODE...
[ERROR] [1586504740.610938500]: Failed to find root link: Two root links found:
[base_link] and [camera_color_optical_frame]
INITIALIZING MOBILE BASE ...
[ WARN] [1586504763.720780542]: No laser scan received (and thus no pose updates
have been published) for 1586504763.720684 seconds. Verify that data is being
published on the /scan topic.
[ WARN] [1586504778.720682684]: No laser scan received (and thus no pose updates
have been published) for 1586504778.720614 seconds. Verify that data is being
  
```