Gazebo 시뮬레이터 실행 방법.txt

제목: Gazebo 시뮬레이터 실행 방법

아래와 같은 과정을 통해서 Gazebo 시뮬레이터를 실행시킬 수 있습니다.

- 1. Gazebo 4.x 설치 -> 아래의 명령을 실행하면 gazebo-4.1이 설치됨 #wget -O/tmp/gazebo4_install.sh http://osrfdistributions.s3.amazonaws.com/gazebo/gazebo4_install.sh; sudo sh/tmp/gazebo4_install.sh
- 2. GazeboJoi nt Message 프로젝트를 컴파일한 후 생성된 libGazeboJoi nt Message.so 파일을 /usr/lib/i386-linux-gnu/gazebo-4.1/plugins에 복사
- 3. GazeboSimpleArmPlugIn 프로젝트를 컴파일한 후 생성된 libGazeboSimpleArmPlugIn.so 파일을 /usr/lib/i386-linux-gnu/gazebo-4.1/plugins에 복사
- 4. gazebo 실행 # gazebo workspace_folder/GazeboSimpleArmPlugln/models/simple_armworld
- 5. GazeboSimpleArm API를 실행시키기 위해 libGazeboJoint Message.so 파일을 /usr/lib/i386-linux-gnu/gazebo-4.1/plugins에 복사한 후 ldconfig 실행
- 6. 컴포넌트 실행