

# Week\_6

- cartographer를 사용해서 지도 작성

```
$ export TURTLEBOT3_MODEL=burger  
$ ros2 launch turtlebot3_cartographer cartographer.launch.py
```

- 맵 저장

```
$ ros2 run nav2_map_server map_saver_cli -f ~/map
```

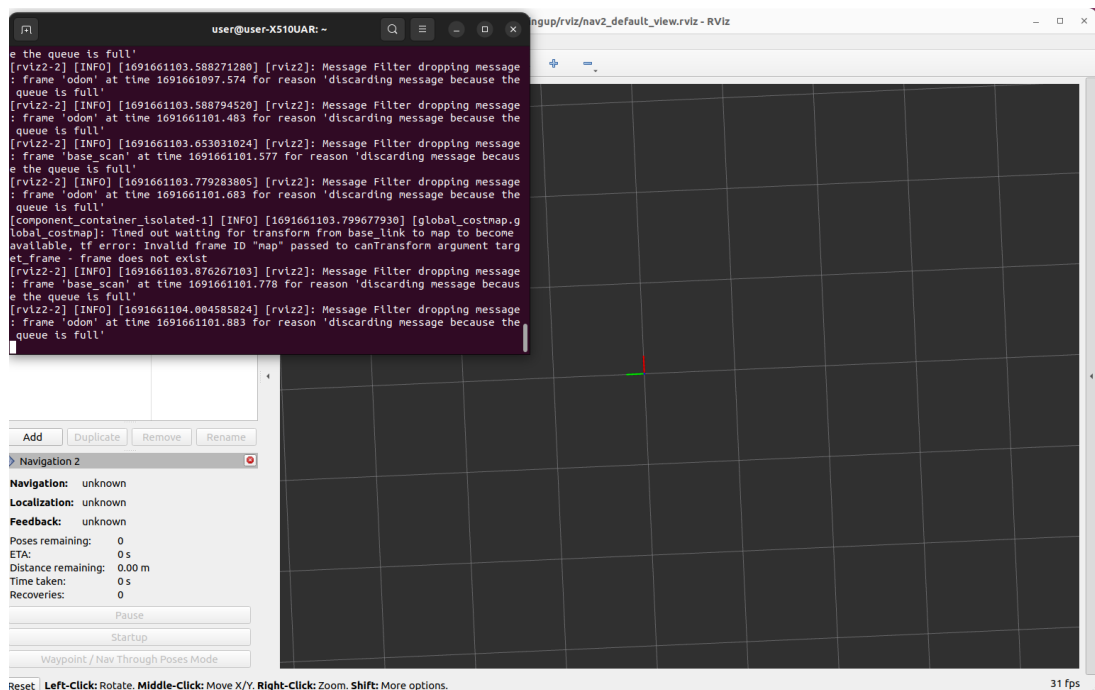


- cartographer와 navigation을 함께 실행한 후에 goal을 설정하면 cost map이 뭉개져서 비정상적인 움직임을 보임
    - navigation은 맵을 기반으로 움직이는데, 움직인 직후에 cartographer의 맵이 뭉개진 것이 원인으로 보임
- map 파일을 저장하고, 불러와서 실행해야함

- cartographer없이 맵 파일만으로 navigation 실행

```
$ export TURTLEBOT3_MODEL=burger
$ ros2 launch turtlebot3_navigation2 navigation2.launch.py map:=$HOME/map.yaml
```

- map 파일을 매개변수로 전달해서 실행시
  - Message Filter dropping message: frame 'odom' at time
  - Message Filter dropping message: frame 'base\_scan' at time
  - invalid frame id map passed to cantransform argument target\_frame - frame does not exist
  - 오류 발생,
  - map을 불러오는데 실패



- ROS answer [[https://answers.ros.org/question/417738/invalid-frame-id-map-passed-to-cantransform-argument-target\\_frame-frame-does-not-exist/](https://answers.ros.org/question/417738/invalid-frame-id-map-passed-to-cantransform-argument-target_frame-frame-does-not-exist/)] 등을 이용해서 코드를 수정해볼 수 있음