

ROS 理论与实践 - 作业 6

peng00bo00

September 13, 2020

1. 在 gazebo 中加载机器人模型截图如 Fig.1所示

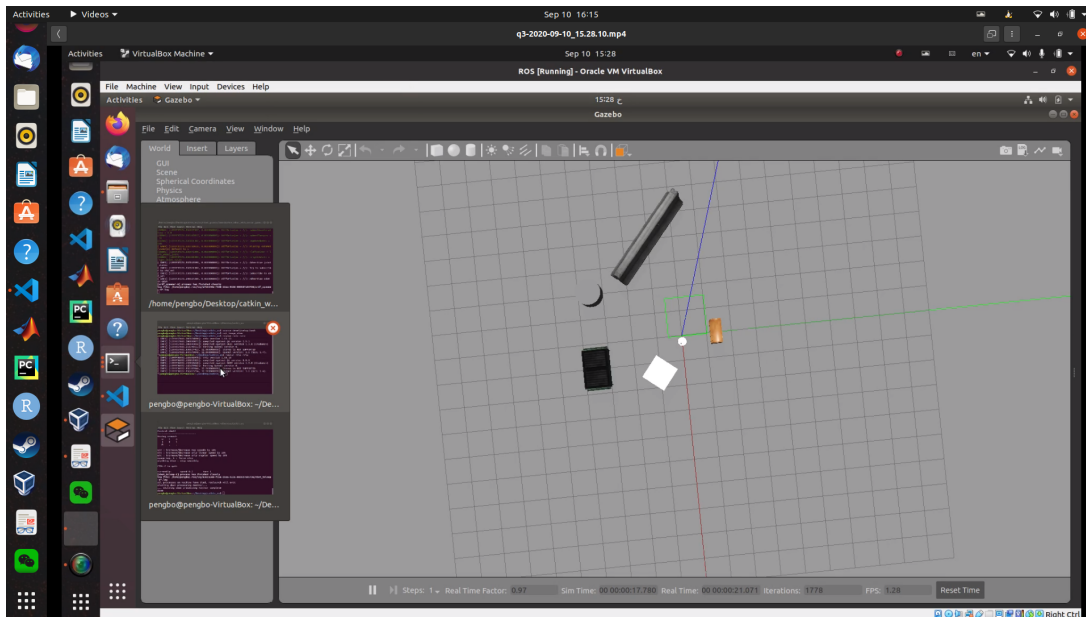


Figure 1: 机器人模型

2. 添加传感器后得到仿真模型截图如 Fig.2所示

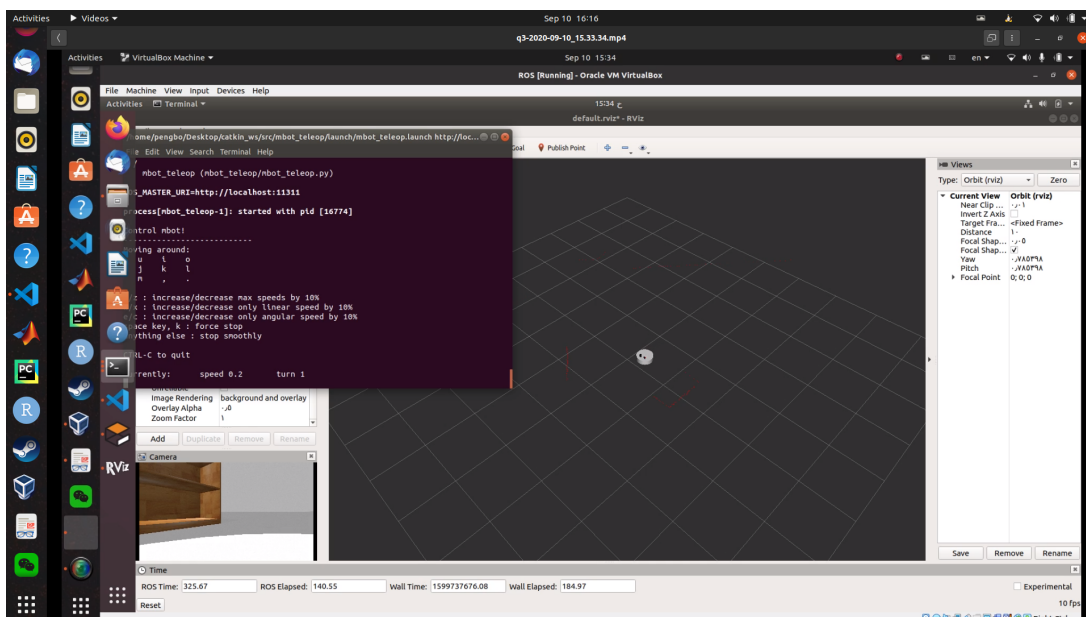


Figure 2: 仿真环境

一些存在的问题：模型文件只能在 ROS Melodic 中加载而无法在高版本的 ROS Noetic 中加载，因此这里使用了虚拟机来进行仿真。在虚拟机中进行仿真的帧数比较低，希望助教老师谅解。