

ROS 理论与实践 - 作业 10

peng00bo00

October 18, 2020

1. 机器人在已知地图上进行导航过程如 Fig.1所示

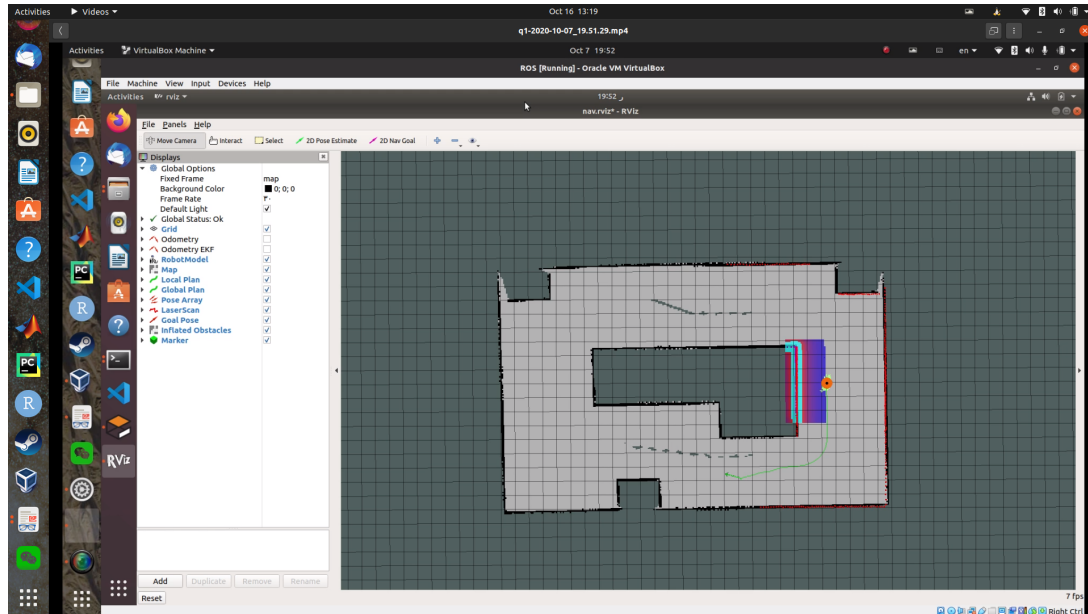


Figure 1: 已知地图进行导航

机器人在未知地图上通过 SLAM 进行建图和导航过程如 Fig.2所示

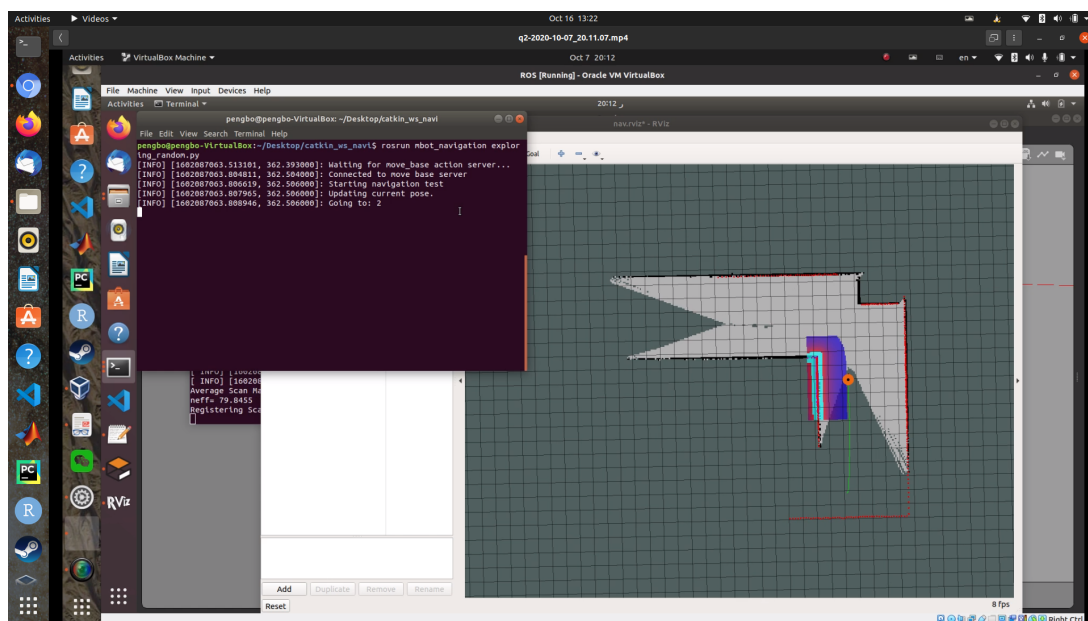


Figure 2: SLAM

一些存在的问题:

- (a) 目前 gmapping 功能包对高版本的 ros-noetic 支持较差，因此本次作业是在虚拟机中进行的，导致仿真环境中帧数比较低。