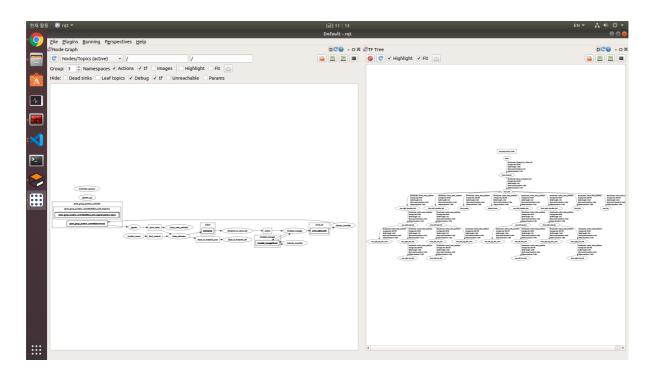
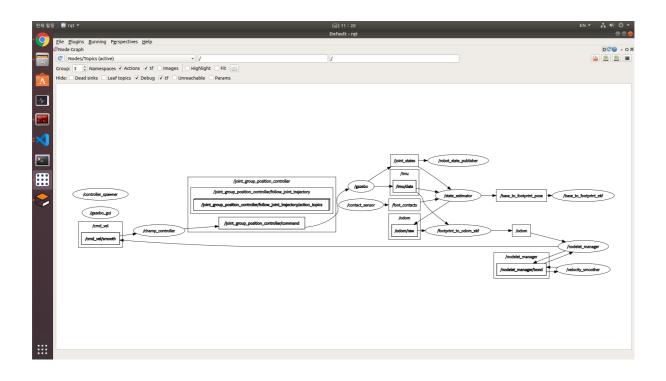
프로젝트_18

joint_group_controller 적용 추가



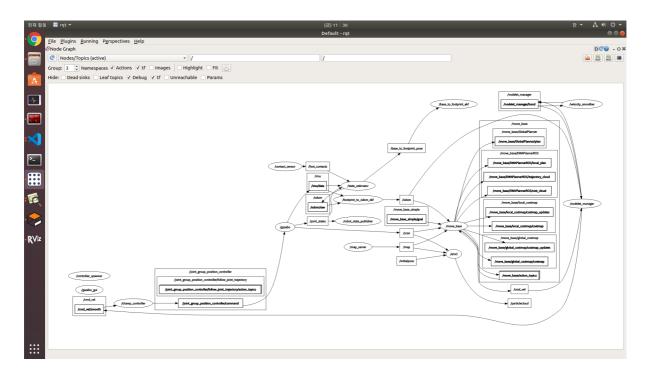
imu 적용 추가

프로젝트_18

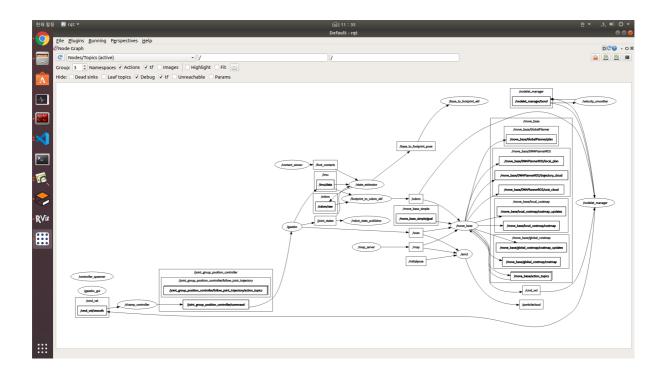


champ와 spotmicro

rqt map



프로젝트 18 2



로봇이 가만히 있어도 움직임, 공중부양상태, navi_goal 사용X

https://s3-us-west-2.amazonaws.com/secure.notion-static.com/bc15acbd-461 2-48c5-8f0a-898271c0fafe/스크린샷_2022년_01월_14일_11시_54분_06초.web m

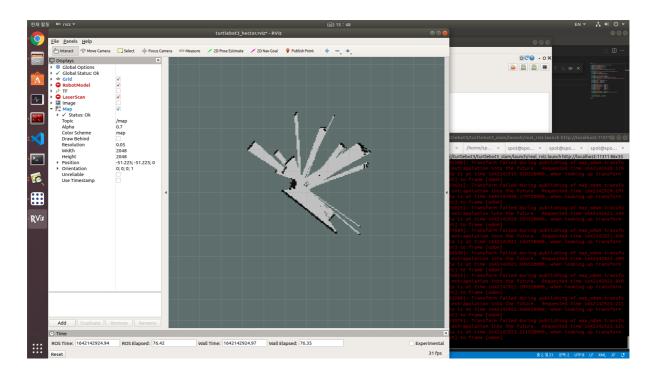
현실 매핑(hector)TEST

https://github.com/yangfuyuan/ydlidar_sdk

로봇없이 진행된 결과(odom 필요)

프로젝트_18

3



실제 4족보행로봇으로 정확하게 매핑하는것은 오래걸리고 투자해야할 시간이 많을거 같아 다른 팀과 협업으로 가상환경에서 매핑논의

https://github.com/zlingkang/hd_servo

프로젝트_18 4