

프로젝트_17

시도 : champ (MIT소스, 가상환경은 좋음, slam, nav_goal 다 O)

실패 요인 : — teesny4.0칩(4족보행 전용) 필요 - 데이터시트, 어디랑 연결하는지 모름, 어디에 명령하는지모름

—그래서 아두이노 소스코드를 분석하려 했으나 아두이노 래퍼런스 부족

—하드웨어 구축어떻게 하는지 모름

—시리얼통신 하는데 있어서 시리얼통신에 대한 지식부족

>> 아두이노, jetson, 시리얼통신, 아두이노<=>모터드라이버 i2c통신(명령줄려했으나 실패)

방안 : (ros를 이용하여 i2c통신이 가능한 래퍼런스)기본적인 움직임, slam 가능한 ros래퍼런스를 navigation 추가 할려고 시도

navi만들어서 spotmicro에 적용하려했으나 champ에서 urdf 제공X

Wiki

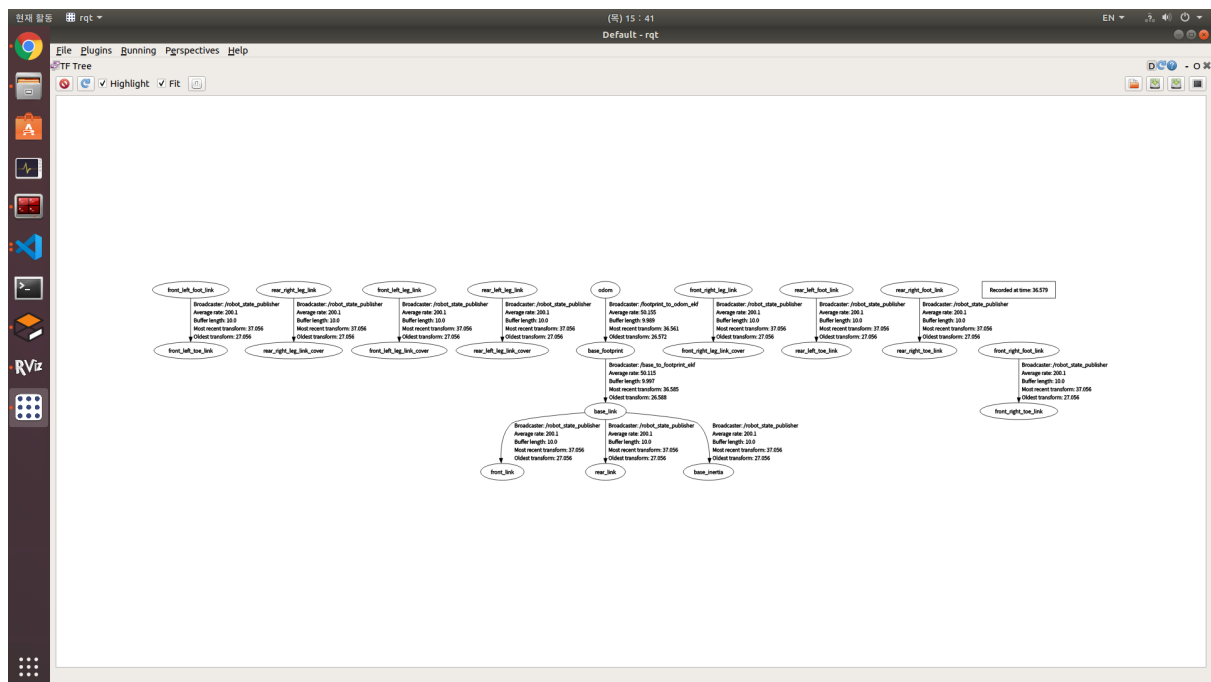
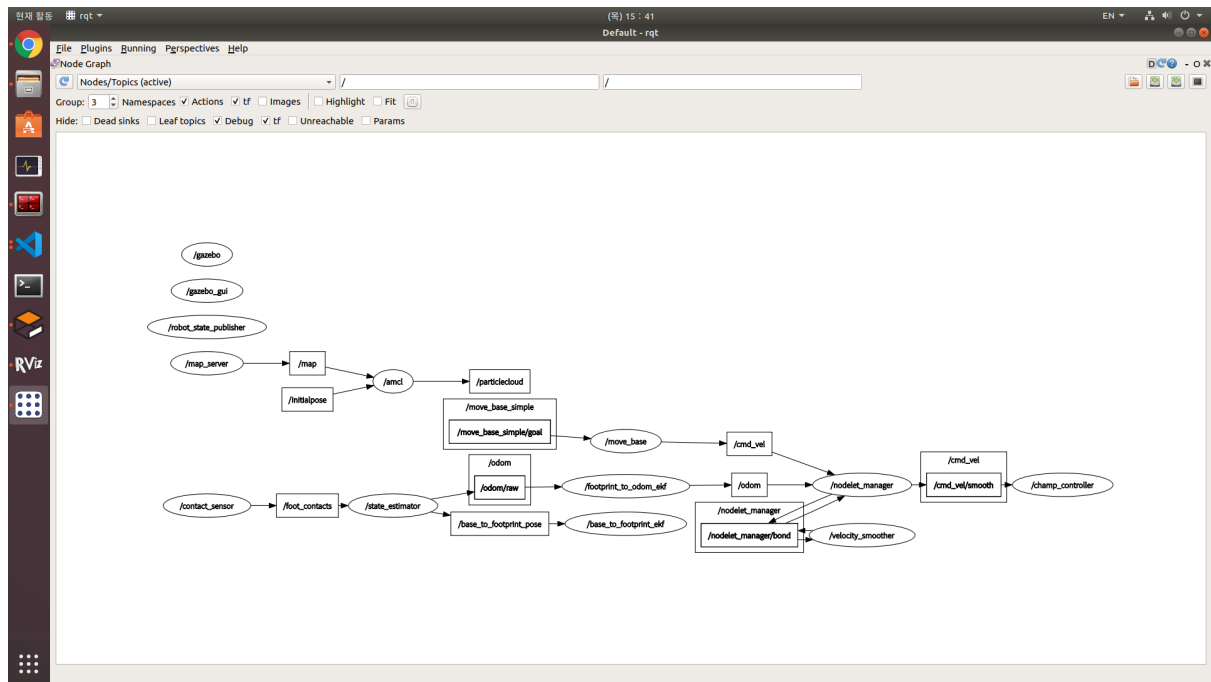
Note: This tutorial assumes familiarity with ROS and how to use it. Please see ROS Documentation. If you want concise practical example of navigation on simulated robot, this tutorial provide

<http://wiki.ros.org/navigation/Tutorials/RobotSetup>

Ubuntu 20.04 upgrade? ROS-Noetic?

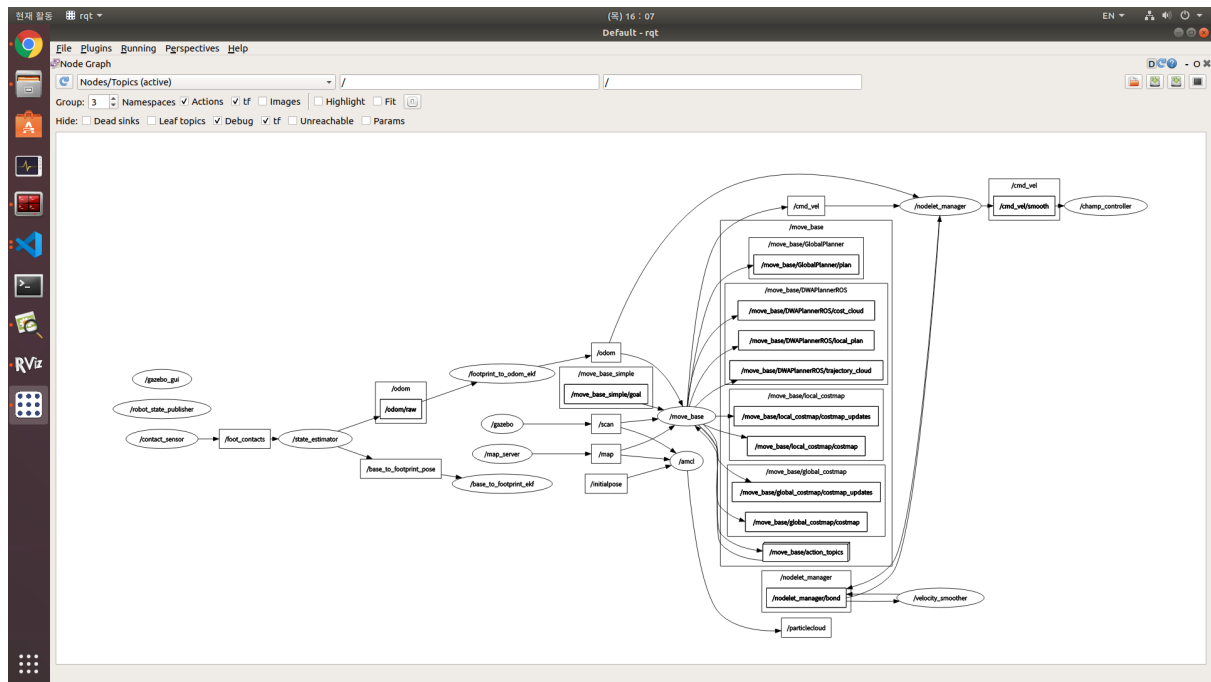
or

Ubuntu 16.04 downgrade? ROS-Kinetic



로봇 urdf에 없는 것들

라이다 센서 추가

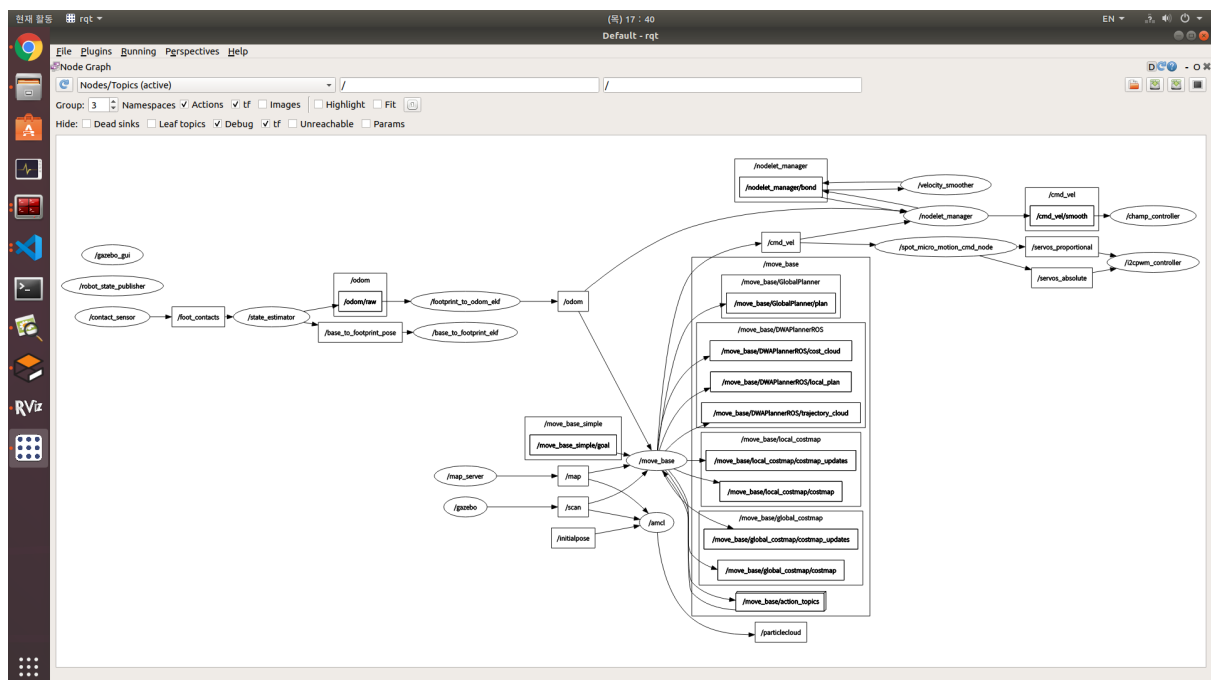


흑시몰라

+roslaunch i2cpwm_board i2cpwm_board

+roslaunch spot_micro_motion_cmd motion_cmd.launch

실행



base_link와 다리들이 rviz에서 나오지 않는문제는 해결
그러나 가상환경에서 움직이지 않고 rviz에서 는 이상반응

