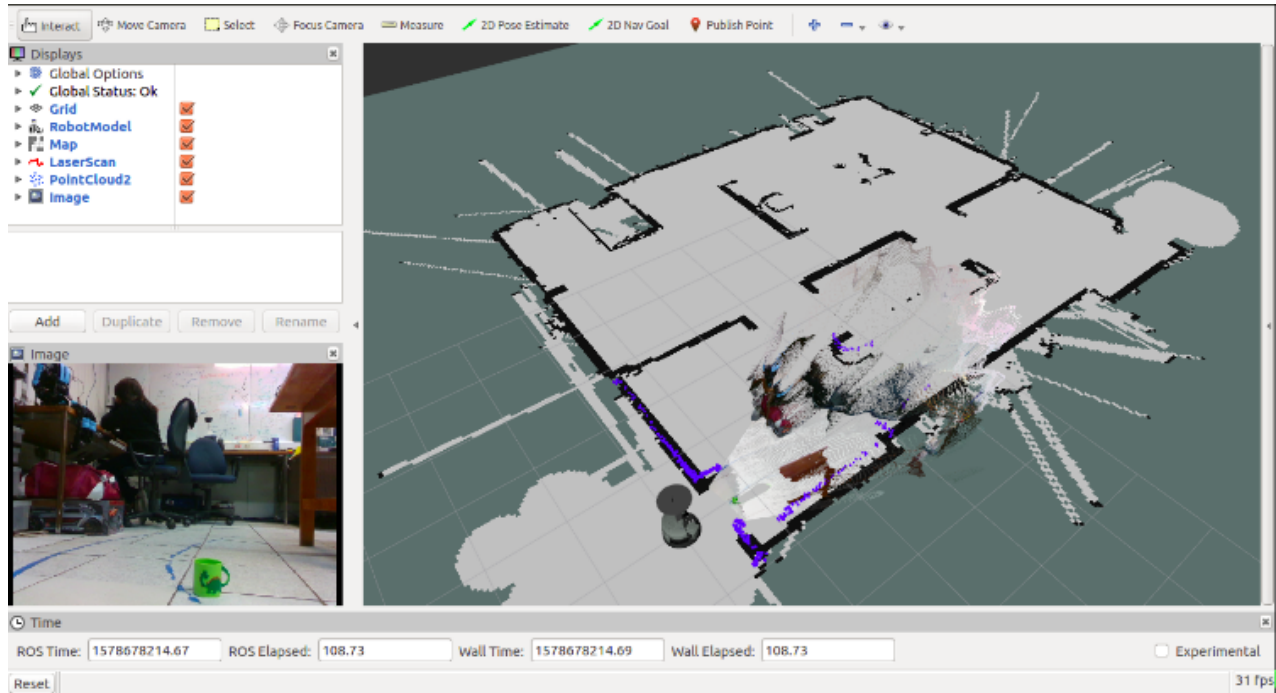
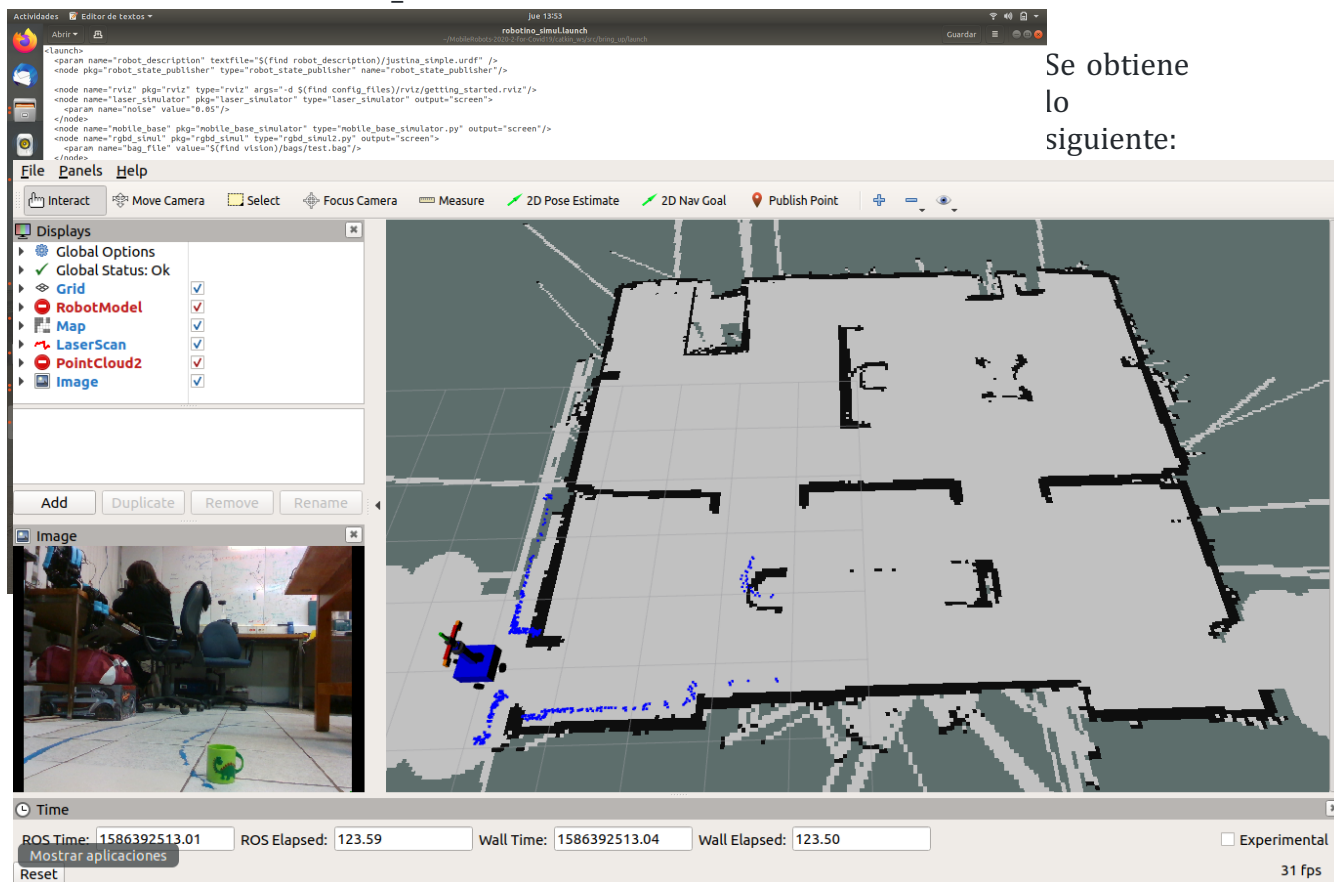


## Practica #2

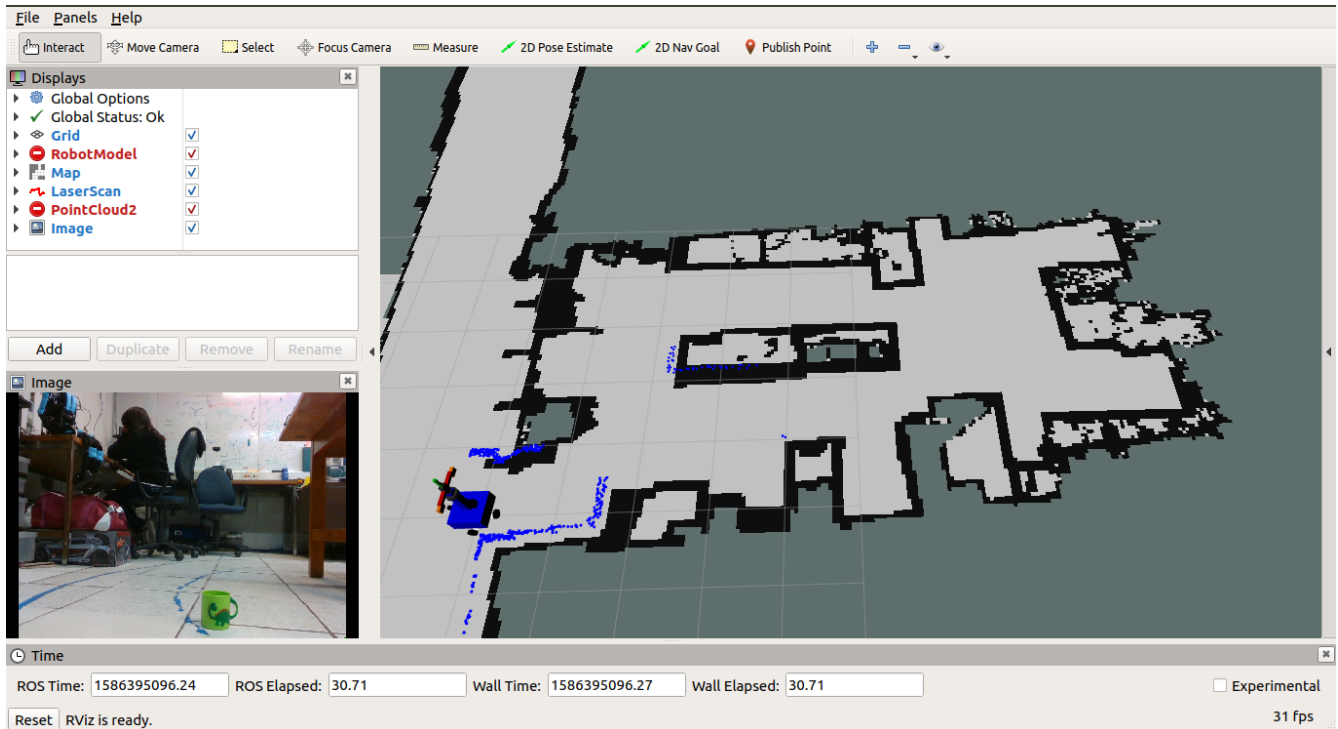
Como se ve la simulación después que se corre el comando  
roslaunch bring\_up robotino\_simul.launch



- Modificando el archivo robotino\_simul.launch



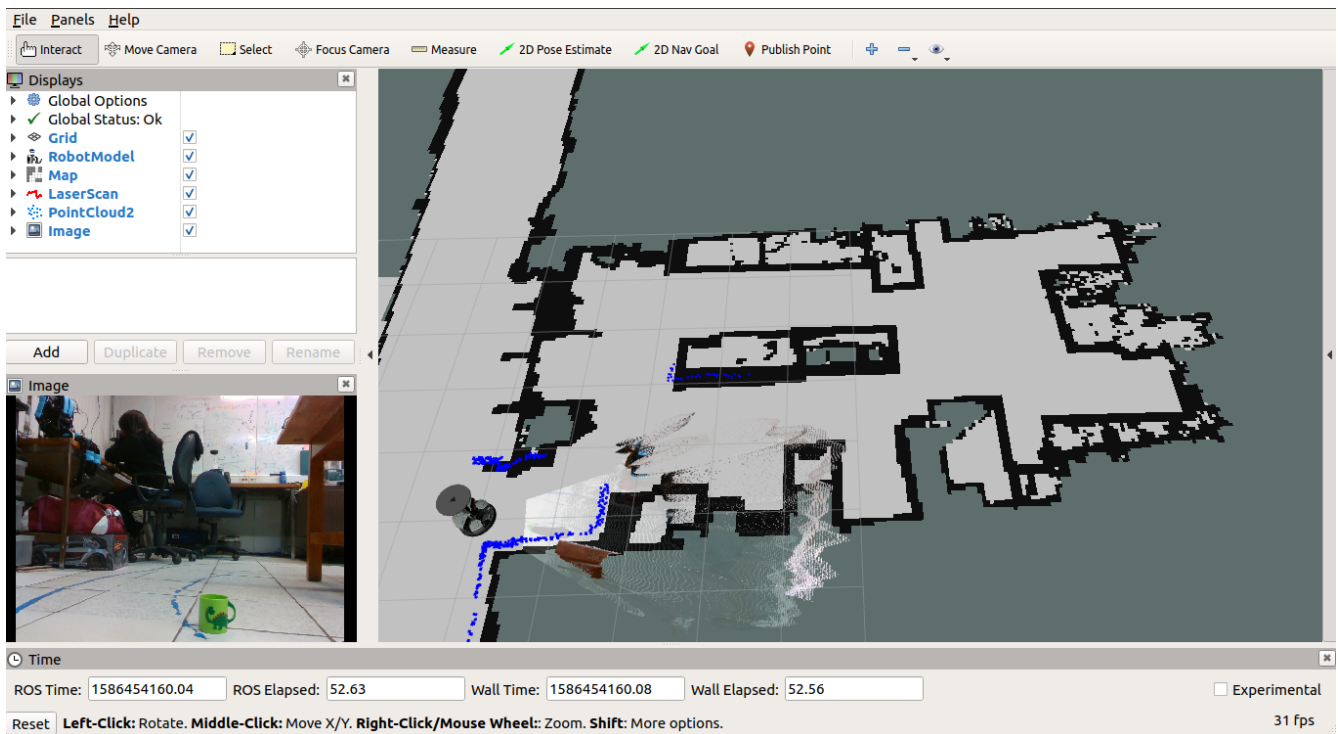
Cambia la geometría del robot al cambiar robotino.urdf por justina\_simple.urdf



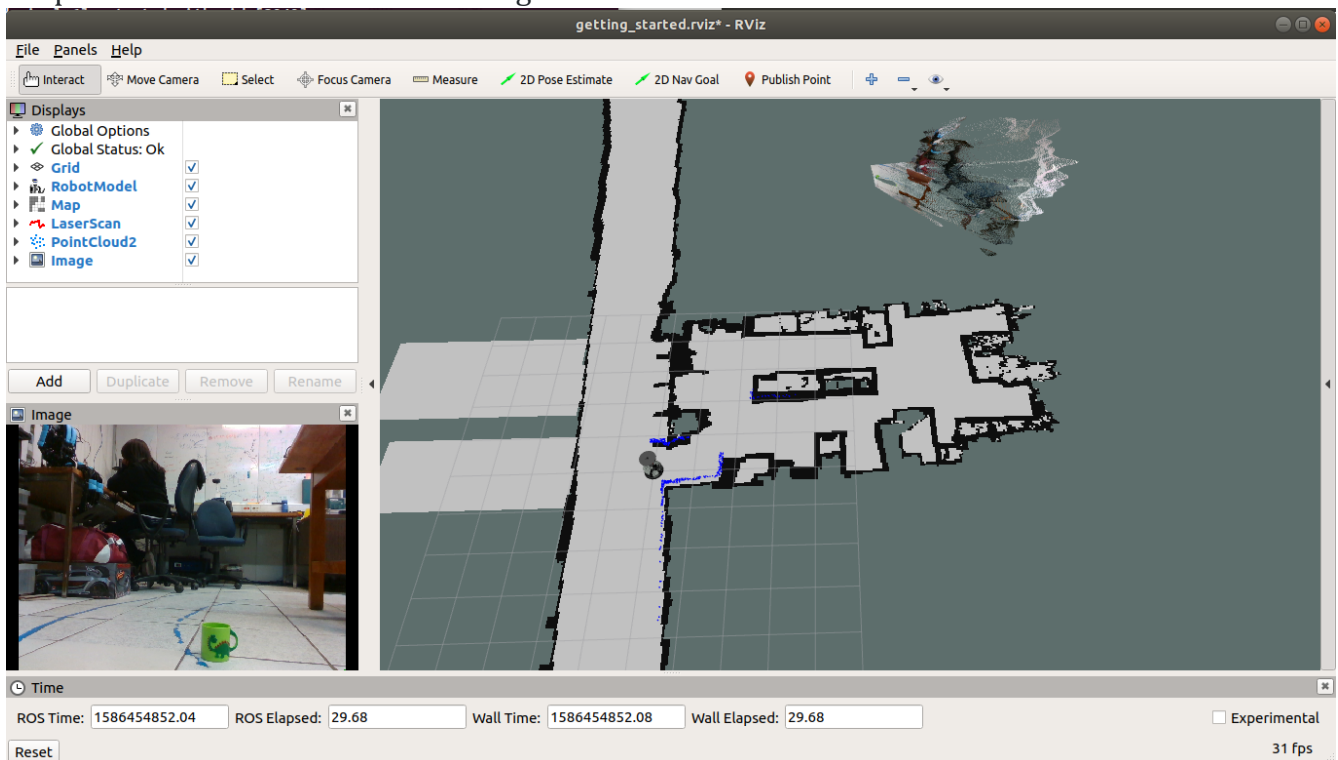
Cambia el mapa al cambiar Universum por Biorobotica

- Regresando a Robotino y modificando las lineas 114 y 121, robotino.urdf

Antes del cambio



Después de cambiar las líneas de código



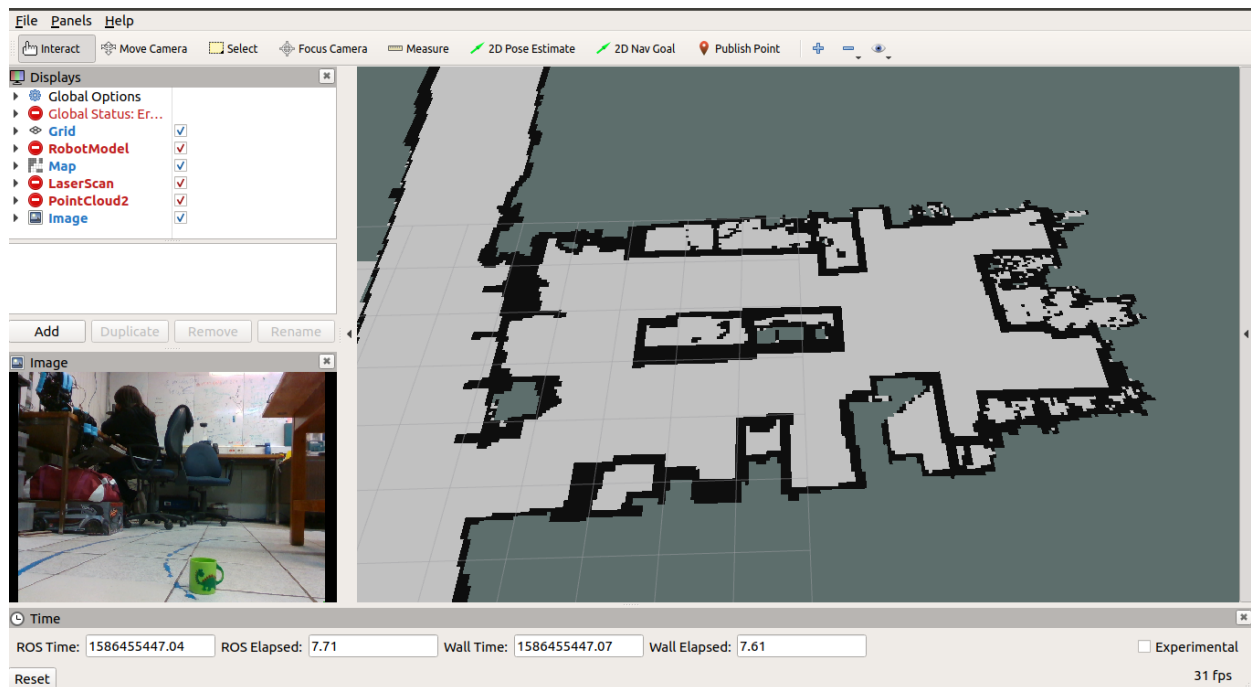
Se mueve la posición de la cámara a las coordenadas (5 5 5.25) pero el robot mantiene su posición original

- En este paso se eliminó una de las etiquetas joint del origen de la cámara

```
/home/sebasrbernal/MobileRobots-2020-2-for-Covid19/catkin_ws/src/bring_up/launch/robo...
Archivo  Editor  Ver  Buscar  Terminal  Ayuda

[ INFO] [1586455438.625422278]: waitForService: Service [/static_map] is now available.
[ INFO] [1586455438.636025173]: Sending map
[ INFO] [1586455438.695244936]: Requesting the map...
[ INFO] [1586455438.700250271]: Sending map
[ INFO] [1586455438.737387332]: Received a 2048 X 2048 map @ 0.050 m/pix

[ INFO] [1586455438.861143535]: Initializing likelihood field model; this can take some time on large maps...
[robot_state_publisher-2] process has died [pid 4131, exit code 1, cmd /opt/ros/melodic/lib/robot_state_publisher/robot_state_publisher __name:=robot_state_publisher __log:=/home/sebasrbernal/.ros/log/7ba5d37c-7a8c-11ea-aa0f-e89eb43a8b49/robot_state_publisher-2.log].
log file: /home/sebasrbernal/.ros/log/7ba5d37c-7a8c-11ea-aa0f-e89eb43a8b49/robot_state_publisher-2*.log
INITIALIZING RGBD_SIMUL NODE...
[ INFO] [1586455439.046451079]: Done initializing likelihood field model.
[ERROR] [1586455439.090353617]: Failed to find root link: Two root links found: [base_link] and [camera_depth_optical_frame]
INITIALIZING MOBILE BASE ...
[ WARN] [1586455454.120992403]: No laser scan received (and thus no pose updates have been published) for 1586455454.120929 seconds. Verify that data is being published on the /scan topic.
```



Lo cual provoca un error, que se refiere que no pudo obtener información del escáner por lo cual no se puede publicar la posición del robot como la imagen anterior lo muestra