

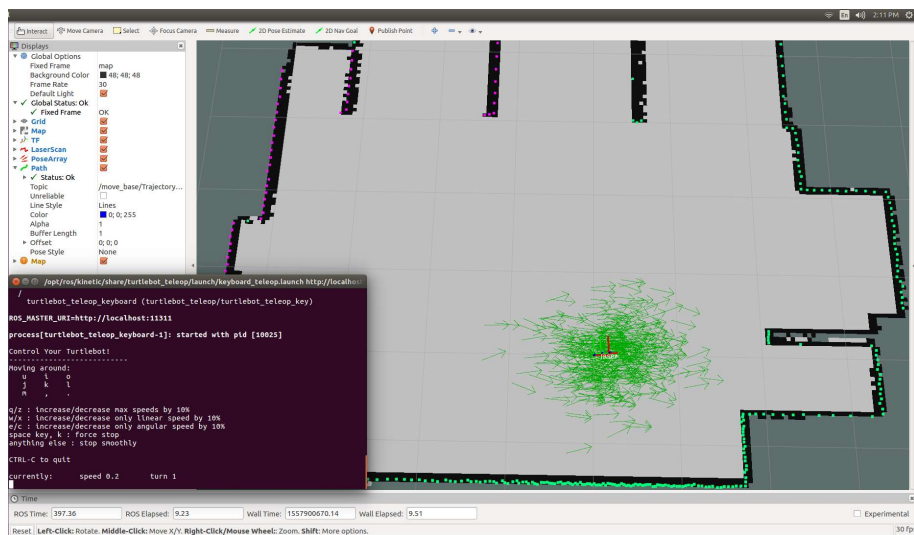
HW particle filter simulation

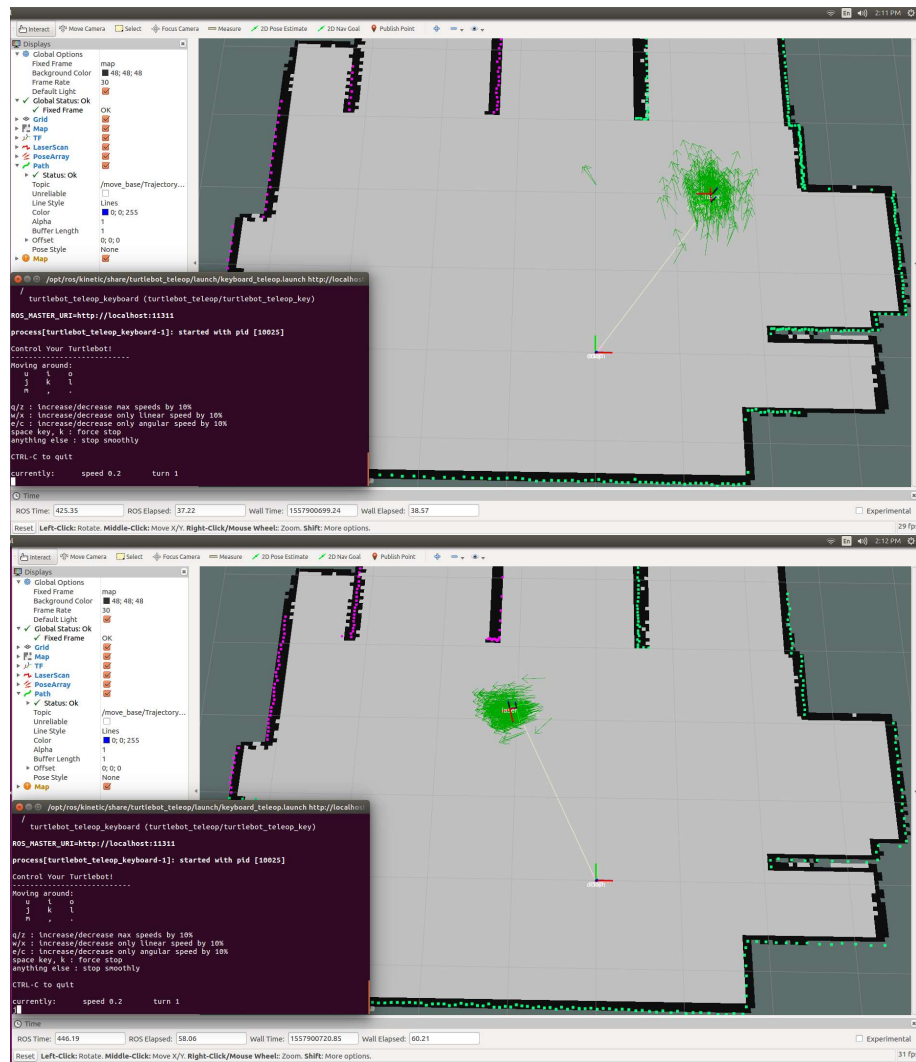
Out:5/15/19

Due:5/27/19

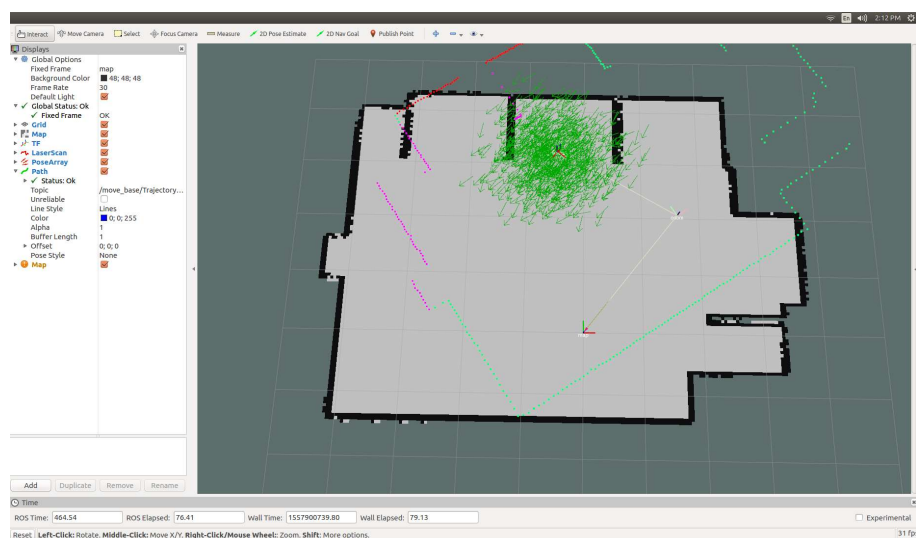
1. 在 gazebo 上實踐 particle filter 的效果。利用 likelihood model 和 beam model，各測試 2 組不同參數。截下 rviz 的圖，查看各時間點粒子的分布狀況。在模擬過程中，要測試綁架機器人的狀況。詳細流程如下：

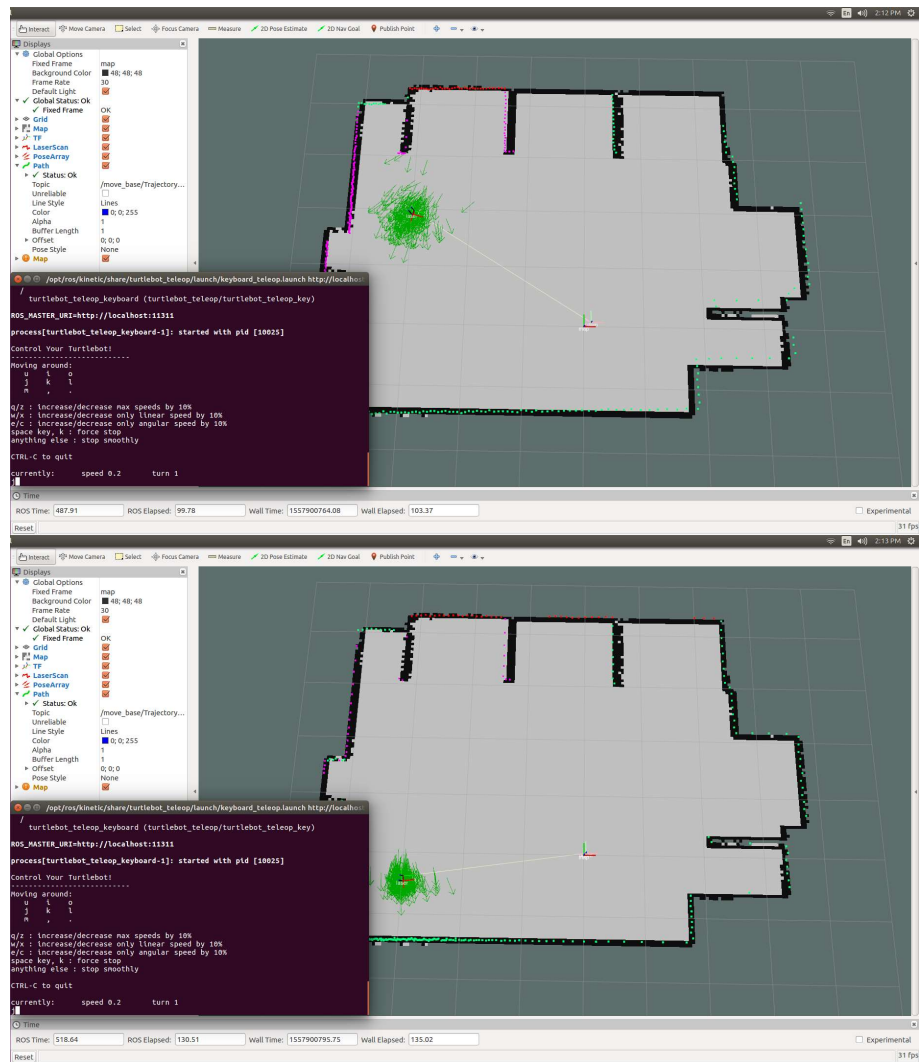
- i. `roslaunch gazebo_sim test.launch`
- ii. `roslaunch gazebo_sim sim_amcl.launch`(需要先設參數)
- iii. 啟動遙控程式(App 或鍵盤)
- iv. 紀錄(需注意下方的時間要截到)





v. 綁架(利用 2D pose estimate 設定一不同位置)





vi. 寫報告(附圖並標記模型及參數)，上傳作業區