

# yamasemi\_sample

---

ロボットを直線で往復させるサンプルパッケージです。

## 必要なパッケージ

---

- beego\_gazebo (本研究室で開発)
- yamasemi\_sim (本研究室で開発)

## インストール方法

---

```
$ cd ~/catkin_ws/src
$ git clone https://github.com/dlab-ut/yamasemi_sample.git
$ cd ~/catkin_ws
$ catkin_make
```

## 実行方法

---

2020年度山彦セミナー最終課題のシミュレーションを行う場合、以下のコマンドを実行します。

```
(端末1)$ roslaunch yamasemi_sim final_2020.launch
```

以下のコマンドで、自分のロボットを出現させることができます。

```
(端末2)$ roslaunch beego_gazebo beego.launch
```

```
(端末3)$ roslaunch yamasemi_sample sample.launch
```

ロボットが1m進み、180度旋回して戻ってくるはずです。

## 新しく作成したノードをコンパイルする方法

---

src内にsample2.cppを作成した場合、CMakeLists.txtを変更しないとコンパイルできません。

コンパイルするため、CMakeLists.txt内で以下の2文を追加します。

- add\_executable(sample2 src/sample2.cpp)

src内のsample2.cppをコンパイルしてsample2というノードを作成します。

- `target_link_libraries(sample2 ${catkin_LIBRARIES})`

sample2というノードにリンクするライブラリを指定します。

## その他

---

中間課題からURGを使いますが、URGを使うためにはsample.cpp内の以下のコメントアウトを外します。

```
ros::Subscriber scan_sub = nh.subscribe("scan", 10, scanCallback);
```