

把 test.urdf.xacro 与 test.gazebo.xacro 放到 turtlebot3_description/urdf 中
把 test2.world 放到 turtlebot3_gazebo/worlds 中
把 turtlebot3_junk.launch 放到 turtlebot3_gazebo/launch 中
运行 roscore; 运行 roslaunch turtlebot3_gazebo turtlebot3_junk.launch 可以看到三个 junk 以及一个 turtlebot3 加载在没有墙壁的世界中。

【junk 的朝向】 打开 turtlebot3_junk.launch, 可以看到在 first_tb3_yaw... ... third_tb3_yaw 的 default 值分别为 1.57, -1.57, 1.57
注意, +1.57 对应的 x 方向是向右, -1.57 对应的 x 方向是向左 (这里面的左右都是世界坐标系下的)