

# 5-8 Mobile Robot (Nav2)

실습

# Nav2 를 활용한 네비게이션 실습

- 실습 패키지 구성
- Spawn Robot
- Mapping
- Navigation (Map)
- SLAM

# 강의 요약

01

## URDF

- Rviz2, Gazebo
- 대표 구성요소
  - Link
  - Joint
  - Inertial
  - Visual
  - Collision
  - Transmission
  - Material

02

## Xacro

- URDF의 확장성을 위한 형식
- 병합 및 분할에 용이
- include, param