

# 5-10 Mobile Manipulator 실습

# 현재까지 학습한 내용

- Manipulator (MoveIt2)
  - world 구성 방법
  - Xacro 파일 병합 방법 (robotiq gripper + UR robot)
  - MoveIt2 패키지 활용법
- Mobile Robot (Nav2)
  - launch 파일 분석
  - Nav2 패키지 활용법

# 이번 시간에 학습할 내용

- Manipulator (MoveIt2)
  - world 구성 방법
  - Xacro 파일 병합 방법 (robotiq gripper + UR robot)
  - MoveIt2 패키지 활용법
- Mobile Robot (Nav2)
  - launch 파일 분석
  - Nav2 패키지 활용법
- Mobile Manipulator (MoveIt2 & Nav2)
  - 두 가지 패키지를 활용하는 패키지 구성
  - 간단한 공장 시나리오에 테스트

# 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