

# 5-7 Manipulator (MoveIt2)

실습

# Movelt2 를 활용한 Pick and Place 실습

- UR Movelt Package Test
- Gripper Package Test
- 로봇 구성
- 환경 구성
- 실행 코드 구성

# 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