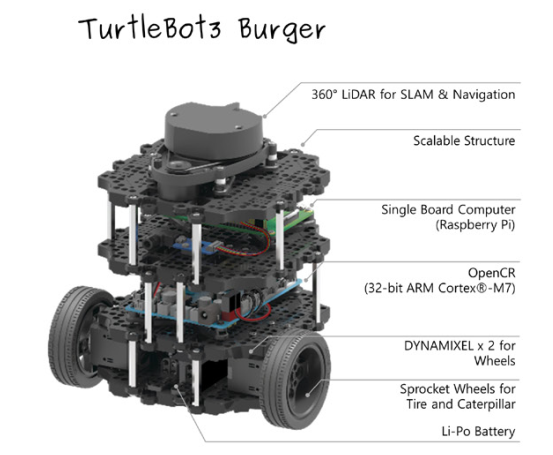
参考书籍：ros官网文件《ROS机器人编程-从基本概念到机器人应用程序编程实践》，ROS\_Robot\_Programming\_CN，非常全可以作为查阅书籍

TurtleBot35有TurtleBot3 Burger、Waffle和Waffle Pi三种官方型号。如不特指，本书中将以TurtleBot3 Burger为例进行说明。重点看第10章

1. 自己总结

* 注意下载的turtlebot3、turtlebot3\_msgs是功能包，而不是整个工作空间
* release版和git直接下的不一样
* P99安装功能包
* catkin\_ws留着安装功能包用

1. 硬件结构如下图

* openCR：车上单片机，用于控制电机和采集一些传感器数据。OpenCR的固件还被称为turtlebot3\_core。固件将OpenCR作为中间控制器，读取TurtleBot3的驱动舵机Dynamixel的编码器值来估算机器人的位置，或者根据上位软件的命令来控制速度。另外，固件还从安装在OpenCR上的3轴加速度和3轴陀螺仪传感器获得加速度和角加速度，以此估计机器人的方向，此外还测量电池电压并将其以话题传输。
* raspberry Pi：文中称为turtlebot3控制实际机器人且搜集传感器信息，用于采集激光雷达和深度摄像头数据，并与远程PC通信
* 远程PC：运行远程控制、SLAM和导航功能包

1. 软件：TurtleBot3的软件由OpenCR控制板的固件（FW）和4个ROS功能包组成。其中，turtlebot3功能包包括TurtleBot3的机器人模型、SLAM和导航功能包、遥控功能包以及与行驶相关的bringup功能包。另外，TurtleBot3的消息文件的集合turtlebot3\_msgs、仿真功能包的集合turtlebot3\_simulations以及应用程序的集合turtlebot3\_applications构成了TurtleBot3的ROS功能包。两台PC都要安装Linux（Ubuntu 16.04兼容的Linux Mint和Ubuntu MATE）作为基本操作系统

节点:节点为椭圆，话题为方形

具体跟着书上步骤看，源代码可以在ROBOTIS-GIT远程库中找,以下为type(name)，launch文件一般以name命名

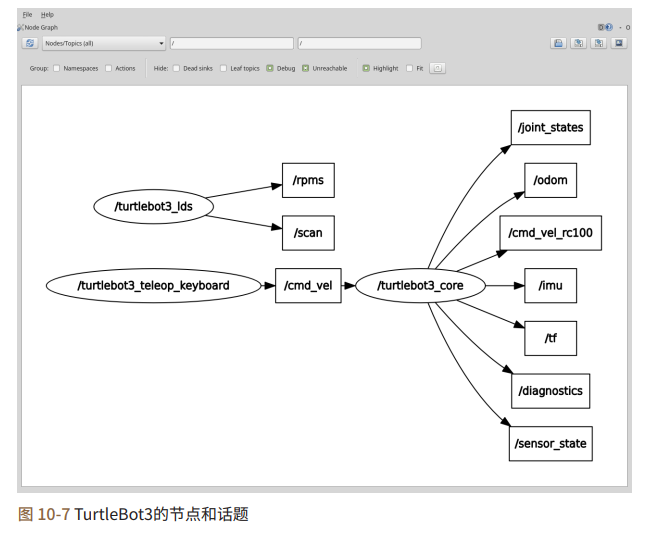
* remote PC：元功能包有
* turtlebot3\_teleop\_key（turtlebot3\_teleop\_keyboard）：可以接收键盘输入并控制机器人的节点。向turtlebot3\_core节点发送移动速度和旋转速度命令。
* robot\_state\_publisher（robot\_state\_publisher）：将两个轮子和每个关节的三维位置和方向信息以TF形式发布
* slam\_gmapping节点用于绘制地图，在turtlebot3\_slam\_gmapping节点中，根据scan信息（由传感器测量的距离值）和tf值（传感器的位置值）来创建地图。
* map\_saver节点来创建一个地图吧。当移动机器人时，机器人会根据测位（odometry）、tf信息和传感器的扫描信息来创建地图。map\_server功能包中的map\_saver节点将利用这个地图的信息生成一个可保存的map.pgm文件和一个信息文件map.yaml。
* Turtlebot(树莓派)
* serial\_node(turtlebot3\_core): 负责与TurtleBot3的控制器OpenCR的通信节点接收用户的命令并移动机器人。此时在内部发送测得的机器人自己的位置odom信息，且还会以

odom→base\_footprint→base\_link→base\_scan的顺序将odom的相对坐标变换信息以tf形式发布。

* hls\_lfcd\_lds\_driver（turtlebot3\_lds）：负责运行360度距离传感器LDS。
* sensor\_node(例：turtlebot3\_lds)

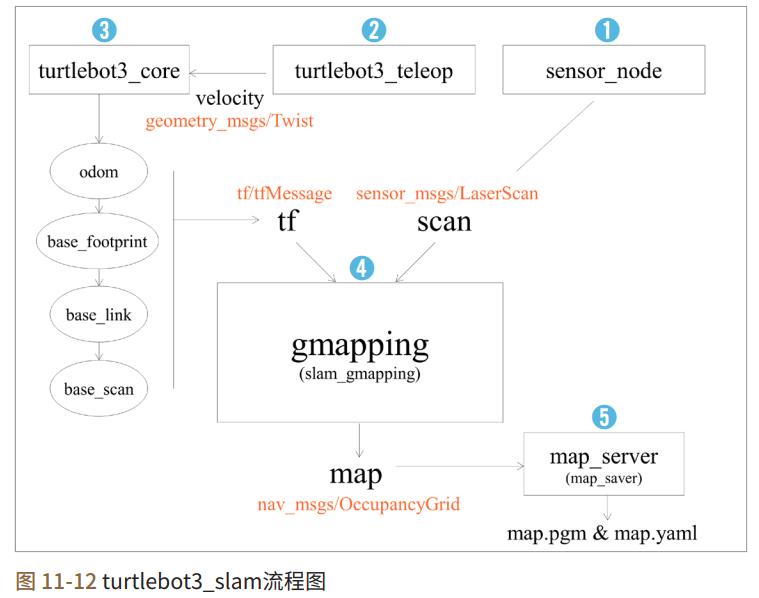
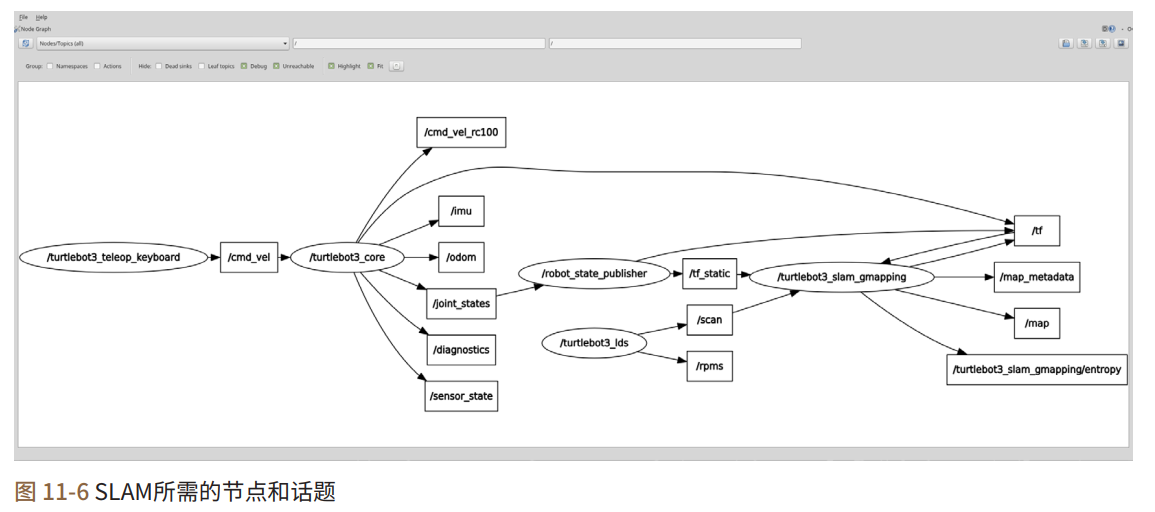
turtlebot3\_lds节点运行LDS传感器，并将SLAM所需的scan信息发送到slam\_gmapping节点。

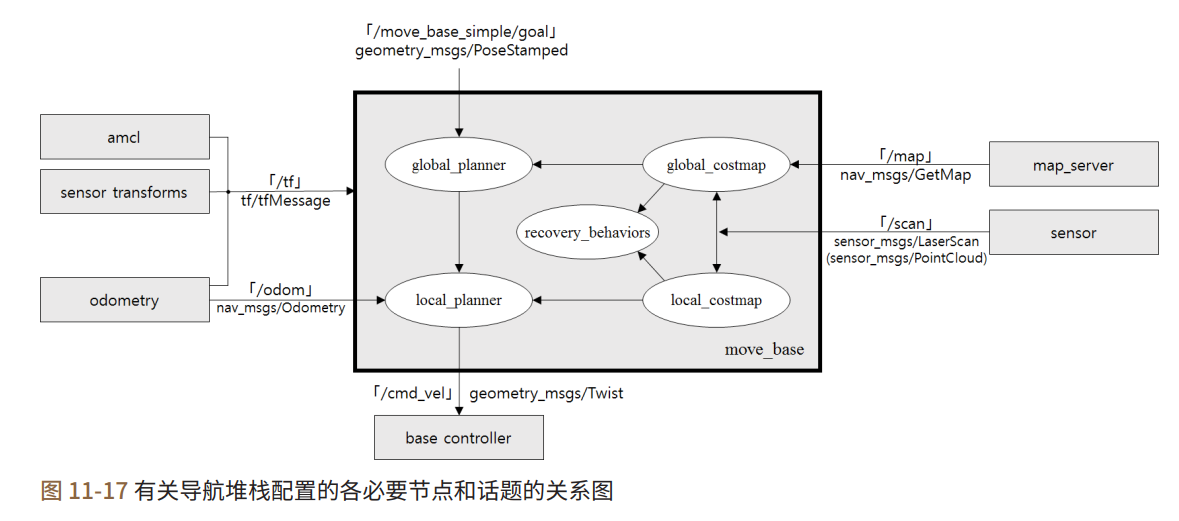
* 1

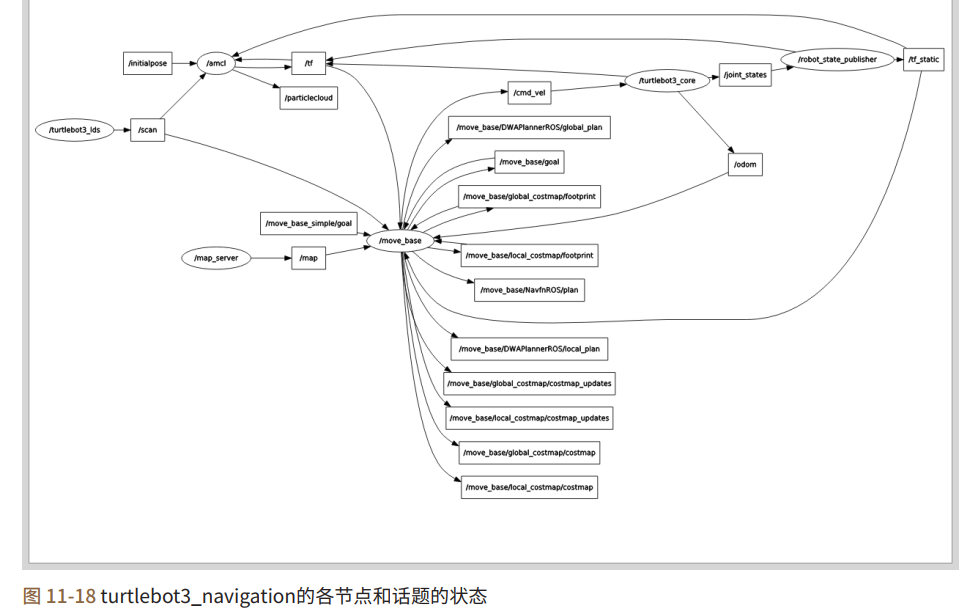
1. P295,话题列表



P326



P347

P349

1. 文件类型

* 地图信息以\*.pgm文件格式（portable graymap format）存储和使

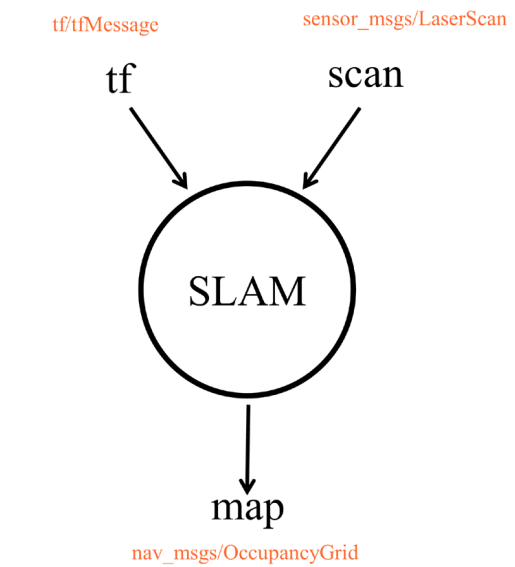
用。它还包含一个\*.yaml文件，它也包含地图信息。

1. P12-15包含相关资源链接
2. 机器人功能包主要包括机器人驱动节
3. 点、获取安装上的传感器的数据的节点、应用安装上的传感器的数据的的节点，以及远程控制节点。如果机器人是多关节机器人，则还包括逆运动学节点，如果是移动机器人则包括导航节点。
4. USB摄像头意味着它是支持USB的视频录制设备。另一个名称是USB video device class（UVC）
5. 相机的接口并不只有USB。某些相机具有可连接到网络的功能。通常连接到局域网或WiFi，将视频数据以视频流形式传输到网络。这些相机应该被称为网络摄像头。此外，有些摄像机使用FireWire(IEEE 1394接口）进行高速传输，主要用于需要高速传输图像的研究目的。FireWire标准在大多数常见的电路板上无法找到，但它是由苹果公司开发的，因此主要用于苹果产品。
6. 作为使用该点云的API的集合，用的最多的是叫做PCL（Point Cloud Library） 12的库，功能包括滤波、分割、表面重构、用模型拟合或提取特征，等
7. P231安装功能包：二进制安装和源码安装
8. P271有关于imu的使用
9. P287软件的安装（开发环境的安装），可以通过这里了解其中详细内容
10. Ubuntu 16.04兼容的Linux Mint和Ubuntu MATE
11. 整体架构：作为参考，TurtleBot3将用户的个人台式机和笔记本电脑称为远程PC，这台PC将担任运行roscore的主节点，会负责远程控制、SLAM、导航等上层控制。与此PC配对的TurtleBot3配备了SBC（自己的树莓派），负责机器人行驶和传感器信息采集。以下远程控制设置示例是在远程PC上运行ROS Master时的示例。然后再是单片机板子
12. P293-SSH来远程访问
13. P294话题
14. 导航算法至少需要下面几种：

* 地图（激光雷达或摄像头建图）
* 测量或估计机器人的姿态的功能（里程计或视觉slam）
* 识别障碍物，如墙壁和物体的功能（激光）
* 能够计算出最优路线并行驶的功能（A\*、D\*等）

1. 导航推测技术用机器人的车轮的旋转量来估计机器人本身的移动量。但车轮的旋转量具有不少的误差。因此还利用IMU传感器等获取惯性信息来补偿位置和方向值，以此减小误差。
2. P318、P337编码器+IMU计算位姿，通常用于位置估算的传感器有编码器（Encoder）和惯性测量单元（IMU）。编码器测量车轮的旋转量，并通过导航推测（dead reckoning）推算机器人的大致位置。在这种情况下会发生一定的误差，此时用惯性传感器测得的惯性信息补偿位置信息的误差。根据目的，位置也可以不用编码器，只用惯性传感器来估算。该位置估计根据通过在创建地图时使用的距离传感器或相机获得的周围环境的信息再次校正位置。这种位置估计方法包括卡尔曼滤波（Kalman filter）、马尔可夫定位（Markov localization）、利用粒子滤波（Particle filter）的蒙特卡罗定位（Monte

Carlo Localization）等等。

1. 称为路径搜索和规划的A\*算法8、势场算法9、粒子过滤算法10和RRT（Rapidly-exploring Random Tree）算法11等
2. 与SLAM相关的常用的功能包有gmapping12、cartographer13和rtabmap14。
3. P324本节中使用的SLAM相关的ROS功能包是turtlebot3元功能包、slam\_gmapping元功能包中的gmapping功能包，以及navigation元功能包中的map\_server功能包。Turtlebot3的大多数功能包已经集成到ros中，所以看不到源码
4. P325保存话题信息可以避免重复做实验
5. P328地图：ROS社区中常用的二维占用网格地图（ OGM，Occupancy Grid Map）。
6. 建图需要距离值和测量该距离值的位置，距离值在ROS中被称为scan，并且姿态（位置+方向）信息会根据相对坐标关系而改变，因此被称为tf（transform）。
7. 如果卡尔曼滤波器是一个分析方法，假设目标是一个线性系统，那么卡尔曼滤波器通过线性运动搜索参数，而粒子滤波器是一种基于尝试和错误（try-and-error）的方法通过仿真进行预测的技术。
8. p342移动机器人使用TurtleBot3，传感器使用LDS。测量环境也与SLAM相同。导航使用的与导航相关的ROS功能包括：turtlebot3元功能包；前一个SLAM课程中编写的turtlebot3元功能包；navigation元功能包中的move\_base、amcl和map\_server功能包。
9. P346避障：如果按照在运动规划中创建的移动轨迹向机器人发出速度命令，则机器人会根据移动轨迹移动到目的地。由于感应、位置估计和运动规划在移动时仍在被执行，因此使用动态窗口方法（Dynamic Window Approach，DWA）算法可避免突然出现的障碍物和移动物体。动态窗口方法（Dynamic Windows Approach，DWA）是在规划移动路径和躲避障碍物时常用的方法，具体是指在机器人的速度搜索空间（velocity search space）中选择适当的速度，以躲避可能碰撞的障碍物的同时能迅速到达目的地。曾广泛使用Trajectory planner，而最近由于DWA的性能优越，因此DWA在逐渐代替Trajectory planner。
10. 1
11. 