

Magician Robotarm

本文件夹中包含了多个为Magician机械臂提供ROS支持的软件包。推荐的运行环境为 Ubuntu 16.04 + ROS Kinetic 或 Ubuntu 18.04 + ROS Melodic，其他环境下的运行情况没有测试过。

Ubuntu 16.04 + ROS Kinetic

安装一些重要的依赖包

```
$ sudo apt-get install ros-kinetic-gazebo-ros-control ros-kinetic-ros-control ros-kinetic-ros-controllers
```

安装和升级MoveIt!

```
$ sudo apt-get update  
$ sudo apt-get install ros-kinetic-moveit
```

安装本软件包

首先创建catkin工作空间 ([教程](#))。然后将本文件夹放到src/目录下，之后用catkin_make来编译。

Ubuntu 18.04 + ROS Melodic

安装一些重要的依赖包

```
$ sudo apt-get install ros-melodic-gazebo-ros-control ros-melodic-ros-control ros-melodic-ros-controllers
```

安装和升级MoveIt!

```
$ sudo apt-get update  
$ sudo apt-get install ros-melodic-moveit
```

安装本软件包

首先创建catkin工作空间 ([教程](#))。然后将本文件夹放到src/目录下，之后用catkin_make来编译。

使用仿真模型

用Gazebo仿真请运行：

```
$ roslaunch magician_description gazebo.launch
```

运行MoveIt!模块, RViz界面:

```
$ roslaunch magician_moveit_config moveit_planning_execution.launch
```

运行后台程序及Magician Control Panel界面 :

```
$ roslaunch magician_background magician_background.launch
```

关于MoveIt!的使用方法可以参考[docs/moveit_plugin_tutorial.md](#)

Tips:

每次规划路径时, 都要设置初始位置为当前位置。