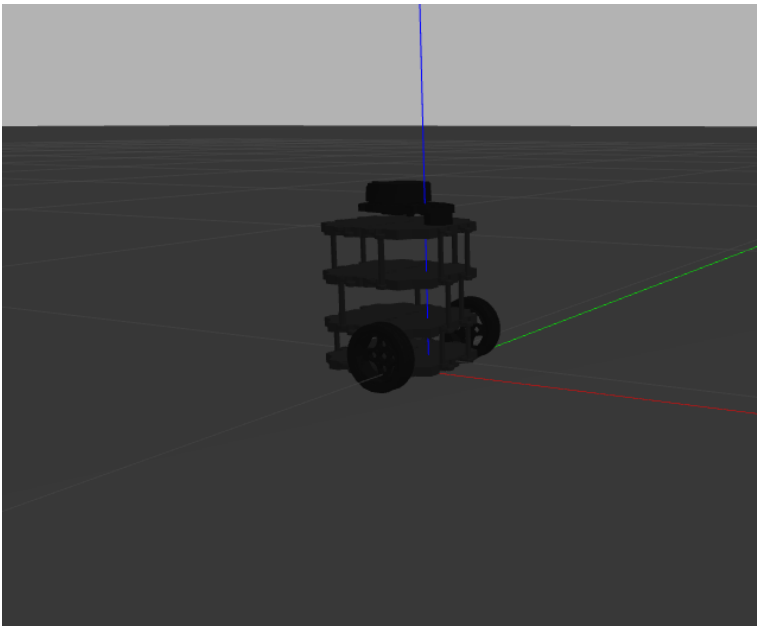


Gazebo - Introduction

Dans ce projet il sera question de nombreux outils de robotique notamment ROS et Gazebo, si vous souhaitez reproduire ce projet il est fortement conseillé de suivre les tutoriels ROS :

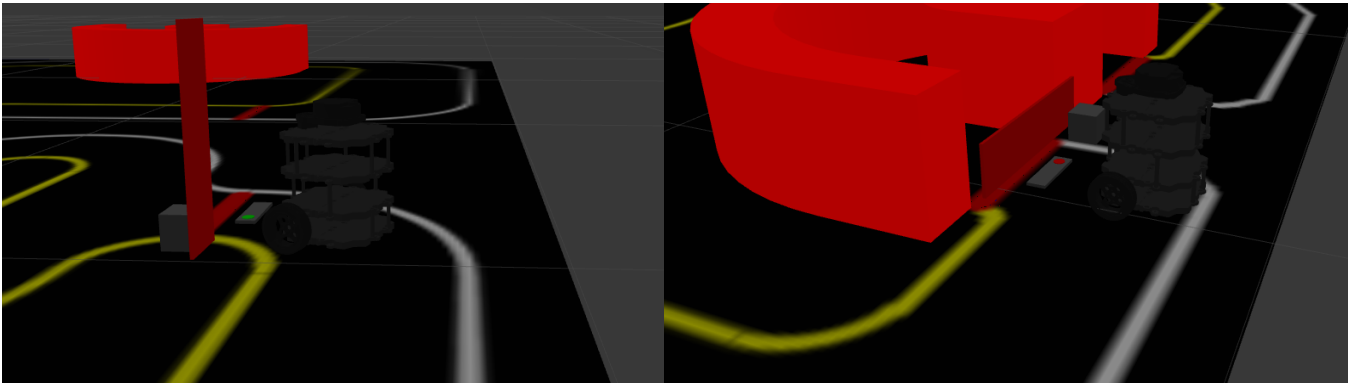
<http://wiki.ros.org/Documentation>

Nous allons simuler le robot turtlebot dans un environnement le plus réaliste possible. Pour cela, nous utiliserons Gazebo:



Dans cet environnement, notre turtlebot va rencontrer les obstacles auxquels il fera face ensuite hors de la simulation:

- Des lignes à suivre
- Un rond-point à contourner
- Une barrière et un feu pour contrôler le trafic
- Un corridor fermé par une barrière



Revision #3

Created 16 June 2023 15:22:57 by Leveque Robin

Updated 21 June 2023 15:41:17 by Leveque Robin