Utilisation des tutoriels

<https://github.com/agilexrobotics/limo-doc/blob/master/Limo%20user%20manual(EN).md>

<https://docs.trossenrobotics.com/agilex_limo_docs/>

Installation de python et utilisation de NoMachine

Test1 fait

ROS

doc lecture ROS2 lien 2

<https://docs.ros.org/en/humble/Tutorials/Beginner-CLI-Tools/Configuring-ROS2-Environment.html>

to run on every shell

source /opt/ros/humble/setup.bash pas bon ici

Prendre directement un terminal dans le fichier ROS semble plutot bien fonctionner (attention le ROS installé est un ROS 1 alors que tout est fait pour ROS2)

Pour installer ROS2 si besoin (test VM et autres)

https://docs.ros.org/en/humble/Installation.html

Ne pas oublier de situer le bordel afin que ROS soit pas perdu dans la console

Source /opt/ros/humble/setup.bash