



## 10. Szenzoros adatok gyűjtése és feldolgozása

---

### Gyakorlat

---



**Thing may change here...**

Ezt a gyakorlatot lehet, hogy le fogjuk cserélni.

#### 1: Leo rover

---

1. Installáljuk a Leo rover ROS package-eit:

```
sudo apt update  
sudo apt install ros-noetic-leo*
```

2. A [http://wiki.ros.org/leo\\_gazebo](http://wiki.ros.org/leo_gazebo) leírás segítségével indítsuk el a gazebo szimulátort a Mars landscape-pel.

3. Indítsunk teleop node-ot, és mozgassuk meg a robotot.
- 

#### 2: Kávé a Marson – képek rögzítése

---



**Warning**

A Mars rover képet küldött egy különös, kávé bögrének tűnő tárgyról! A feladat, hogy fordítsuk a rovert a bögre felé, majd közelítsük meg, hogy részletesen megvizsgálhassuk.