



# 08. 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, kávés bögrének tűnő tárgyról! A feladat, hogy fordítsuk a rovert a bögre felé, majd közelítsük meg, hogy részletesen megvizsgálhassuk.