### Turorial

-  Eerst bestandstructuur maken (packagename + dependancy)

"catkin\_create-pkg beginner\_tutorials std\_msgs rospy roscpp"

"cd /catkin\_ws"

"catkin\_make"

-> aparte terminal voor roscore

"roscore"

-> rosrun simnaam simname\_node in aparte terminal

"rosrun turtlesim turtlesim\_node"

-> rosrun simnaam methode of commando?

"rosrun turtlesim turtle\_teleop\_key"

-> Installeren voor graphs

"sudo apt-get install ros-indigo-rqt"

"sudo apt-get install ros-indigo-rqt-common-plugins"

-> Graph gebruiken

"rosrun rqt\_graph rqt\_graph"

-> rostopic automatisch geinstalleerd

"rostopic -h"

"rostopic echo /turtle1/cmd\_vel"

-> rostopic pub usage

"rostopic pub -1 /turtle1/cmd\_vel geometry\_msgs/Twist -- '[2.0, 0.0, 0.0]' '[0.0, 0.0, 1.8]'"

'[2.0 -> deze heeft invloed op hoe lang naar voor, 0.0, 0.0]' '[0.0, 0.0, 1.8 -> invloed over hoeveel draaien]

-> rosrun plot uitvoeren

"rosrun rqt\_plot rqt\_plot"

-> topic toevoegen

Topic "/turtle1/pose/" toevoegen en + teken