**A navigációs program futtatása**

A futtatást Ubuntu 16.04-en, a ROS Kinetic Kame verziójával végeztem.

A szükséges package-ek:

* turtlebot3\_msgs
* turtlebot3
* turtlebot3\_simulations

Ezek telepítésének részletes leírása a [TurtleBot3 honlapján](http://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/overview/) megtalálható.

A program futtatása:

* A Gazebo szimulációs környezet futtatása:

$ export TURTLEBOT3\_MODEL=burger

$ roslaunch turtlebot3\_gazebo turtlebot3\_world.launch

* A kívánt pozíció megadása, a „z” érzék a kívánt orientációt adja, a világ x tengelyéhez képest, radiánban:

$ rostopic pub /dpos geometry\_msgs/Point32 '{x: -1, y: 2, z: 3.14}'

* A navigációs program indítása:

$ cd catkin\_ws

$ catkin\_make

$ rosrun my\_pkg my\_pkg\_navi\_node