Abgabe dlu9576 - ROS-02-Basic Commands and Topics

Alle nachfolgenden Aufgaben setzen voraus, dass

roscore

ausgeführt wurde und eine entsprechende ROS-Instanz läuft.

1. Alle Turtles lassen sich mittels eines turtle_teleop_key Nodes per Tastatur steuern. In diesem Fall haben alle Turtles dasselbe Verhalten.

```
rosrun turtlesim turtlesim_node
rosrun turtlesim turtlesim_node __name:=turtlesim_2
rosrun turtlesim turtle_teleop_key
```

2. Jeder Turtle lässt sich getrennt über eine eigene Instanz von turtle_teleop_key steuern.

```
rosrun turtlesim turtlesim_node
rosrun turtlesim turtlesim_node __name:=turtlesim_2 /turtle1/cmd_vel:=/turtle2/cmd_vel
rosrun turtlesim turtle_teleop_key
rosrun turtlesim turtle_teleop_key __name:=teleop_turtle_2 /turtle1/cmd_vel:=/turtle2/cmd_vel
```

3. Zwei oder mehrere Turtles werden über den mimic Node des Packages turtlesim miteinander verbunden. In diesem Fall sollte der zweite Turtle das Verhalten des ersten Turtle nachahmen.

```
rosrun turtlesim turtlesim_node
rosrun turtlesim turtlesim_node __name:=turtlesim_2 /turtle1/cmd_vel:=/turtle2/cmd_vel
rosrun turtlesim mimic /input/pose:=/turtle1/pose /output/cmd_vel:=/turtle2/cmd_vel
```

a) Eine Steuerung per Tastatur soll möglich sein

```
rosrun turtlesim turtle_teleop_key
```

b) Der Turtle soll mittels rostopic pub eine kontinuierliche Bewegung ausführen. Wie kann dabei der Nachrichtentyp bestimmt werden bzw. welche Nachrichten können dafür verwendet werden?

```
rostopic type /turtle1/cmd_vel rostopic pub /turtle1/cmd_vel geometry_msgs/Twist -r 1 -- '[2.0, 0.0, 0.0]' '[0.0, 0.0, -1.8]'
```

4. Erstelle eine weitere Instanz eines Turtles mittels des Spawn-Services (ein turtlesim_node ist hier ausreichend). Ermögliche eine getrennte Steuerung per turtle_teleop_key .

```
rosrun turtlesim turtlesim_node
rosservice call /spawn 1 1 1 "turtle2"
rosrun turtlesim turtle_teleop_key
rosrun turtlesim turtle_teleop_key __name:=teleop_turtle_2 /turtle1/cmd_vel:=/turtle2/cmd_vel
```