

PROGRAMACIÓN DE ROBOTS

Programación de robots móviles
PRÁCTICA 4.- Programación en ROS

En esta práctica, se implementará un paquete ROS (en C++) que se conecte a nodos ya existentes en el paquete ROS.

1.- Descripción del comportamiento del nodo ROS

Crear un nodo ROS que publique y se suscriba a los topics adecuados del nodo turtlesim, de forma que se envíen a la tortuguita datos de velocidad lineal y angular que leerá de un fichero con extensión .txt, y se publiquen por pantalla la posición y orientación de la tortuga. Cada línea de fichero constará de los elementos propios del mensaje que circula por el topic adecuado, separados por espacios, y finalizará con un punto y coma. Cuando se llegue al final del fichero, el nodo terminará civilizadamente.

Para depurar y comprender mejor la estructura del programa, es recomendable usar ROS_INFO para las trazas y la impresión por pantalla, y las herramientas gráficas de ROS (rxgraph,...)