

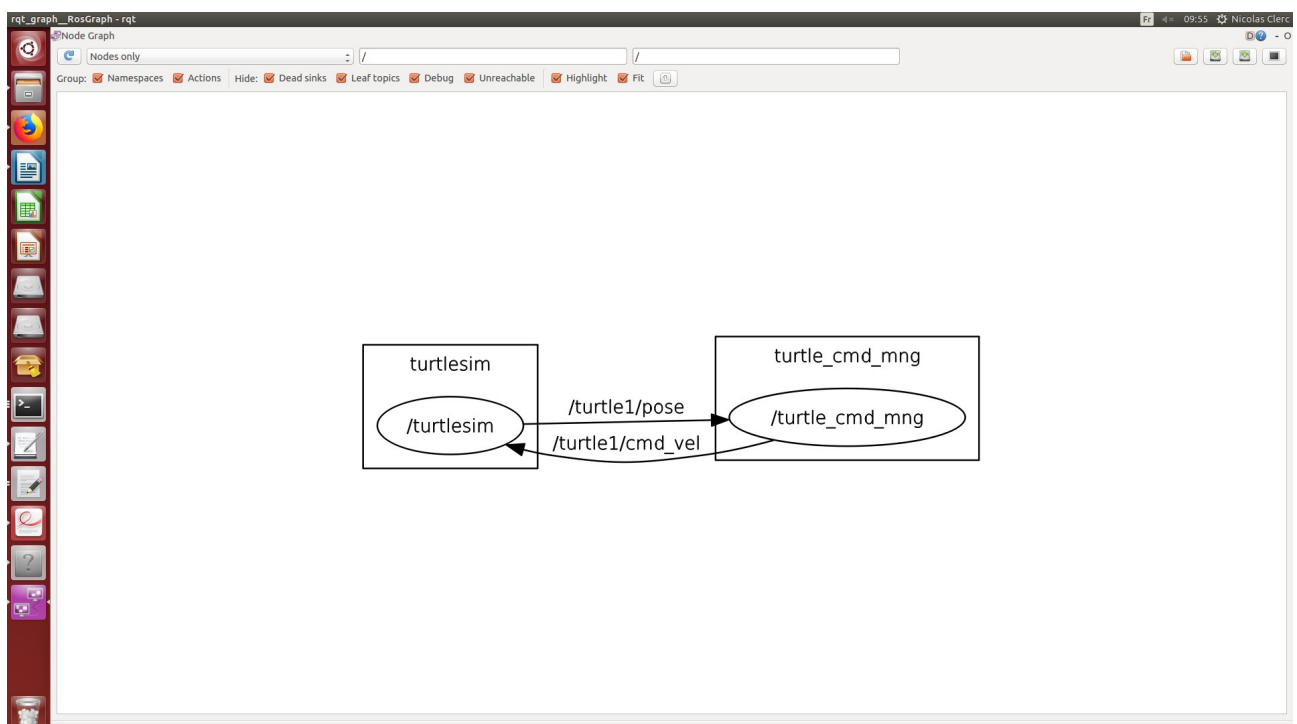
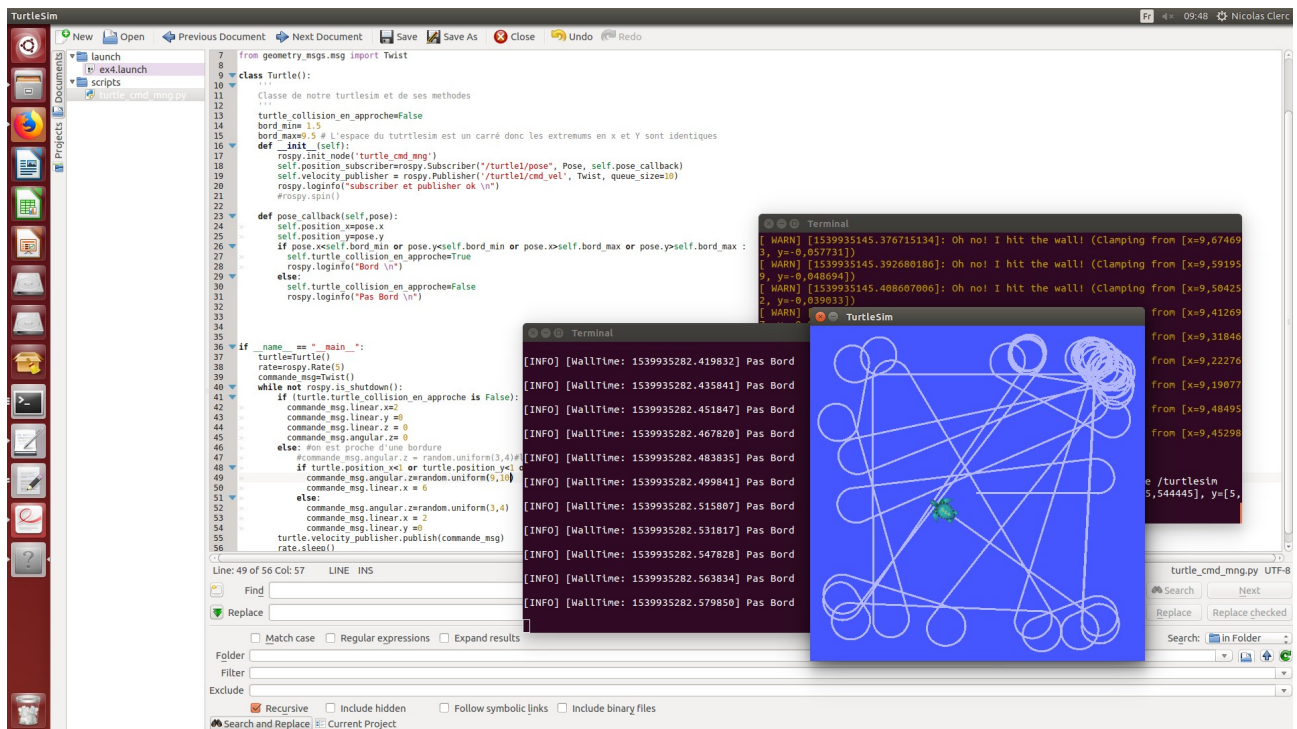
Rapport

Nom du package : ds_clerc_ros_ws

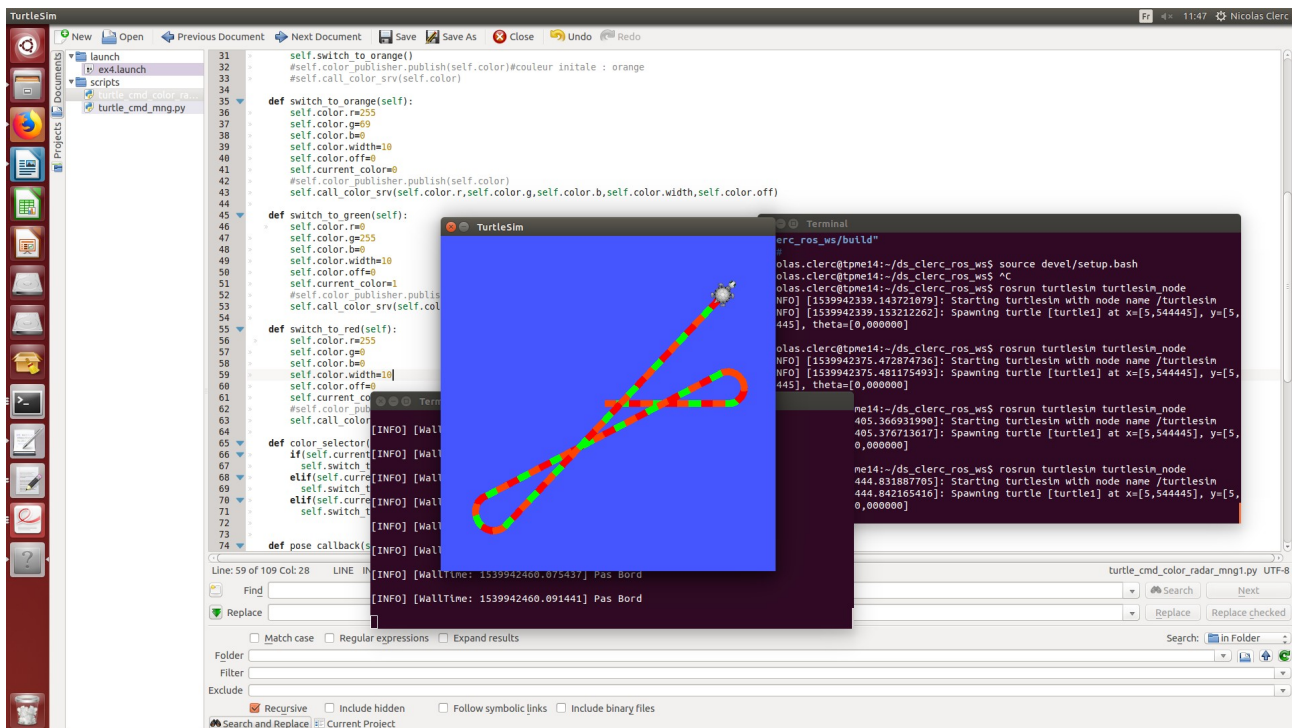
Nom du nœud : turtle_cmd_mng

Fonction réalisée par le nœud :

- Detecte si le turtlesim est pres d'un bord
- Si le turtlesim est pres d'un bord, il effectue une rotation aléatoire



Nom du package : ds_clerc_ros_ws
Nom du nœud : turtle_cmd_color_radar_mng1
Fonction réalisée par le nœud :
- Change de couleur le tracé de la tortue



On va maintenant créer notre service couleur nous permettant de changer la couleur du trajet (ce ne sera plus une simple fonction mais un service)