

1. Abrir Terminal e ligar a um dos 5 robots

```
ssh user@192.168.28.[11...15] (palavra-passe: user)
```

2. Se ainda não houver um nó *roscore*, criá-lo (nesse terminal)

```
roscore
```

3. Num novo terminal (sem fechar o outro) ligar ao mesmo robot

```
ssh user@192.168.28.[11...15]
```

4. Nesse terminal, correr

```
roslaunch turtlebot3_bringup turtlebot3_robot.launch
```

5. Num novo terminal, sem ligação ao robot (i.e., se fazer ssh) configurar o ficheiro *.bashrc* (adicionar as seguintes linhas ao ficheiro)

```
export TURTLEBOT3_MODEL=waffle_pi
export TURTLEBOT3_NAME=waffle5
export TURTLEBOT3_IP=192.168.28.15
export TURTLEBOT3_NUMBER=15
export ROS_MASTER_URI=http://192.168.28.15:11311
export ROS_HOSTNAME=192.168.28.115
export ROS_IP=192.168.28.115
```

6. Usar este último terminal para efetuar as operações pretendidas

7. No final, correr o seguinte comando num dos terminais ligados ao robot por ssh

```
sudo shutdown -h now
```