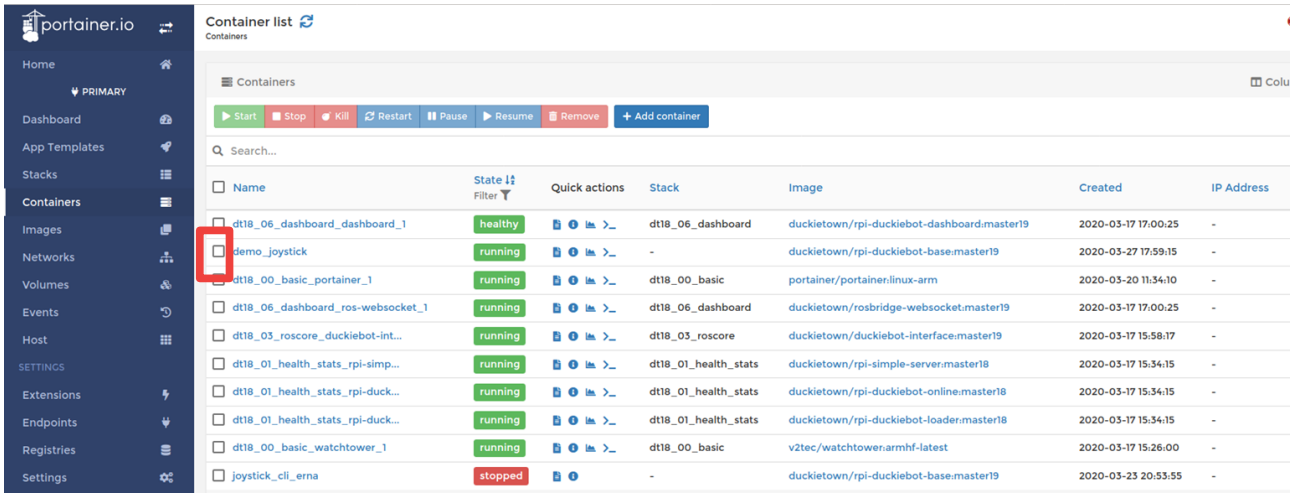
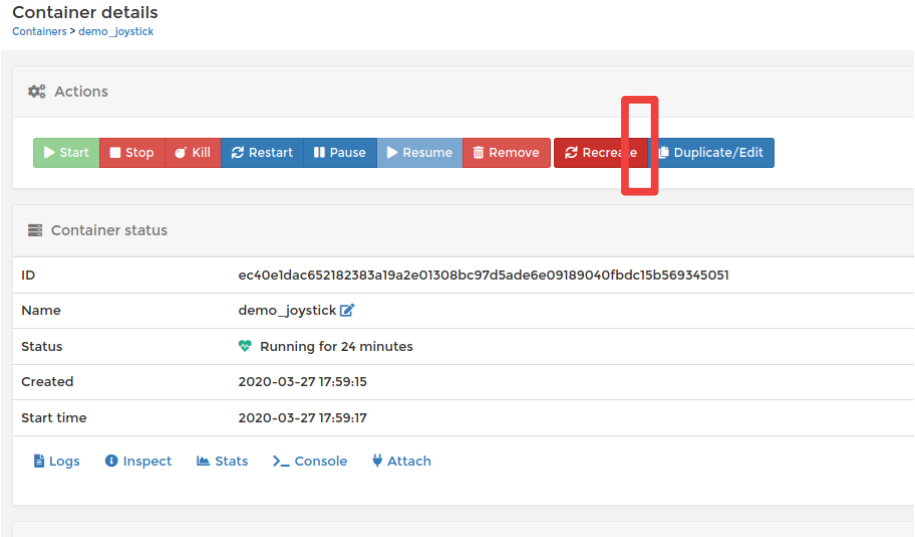
Deel 1:

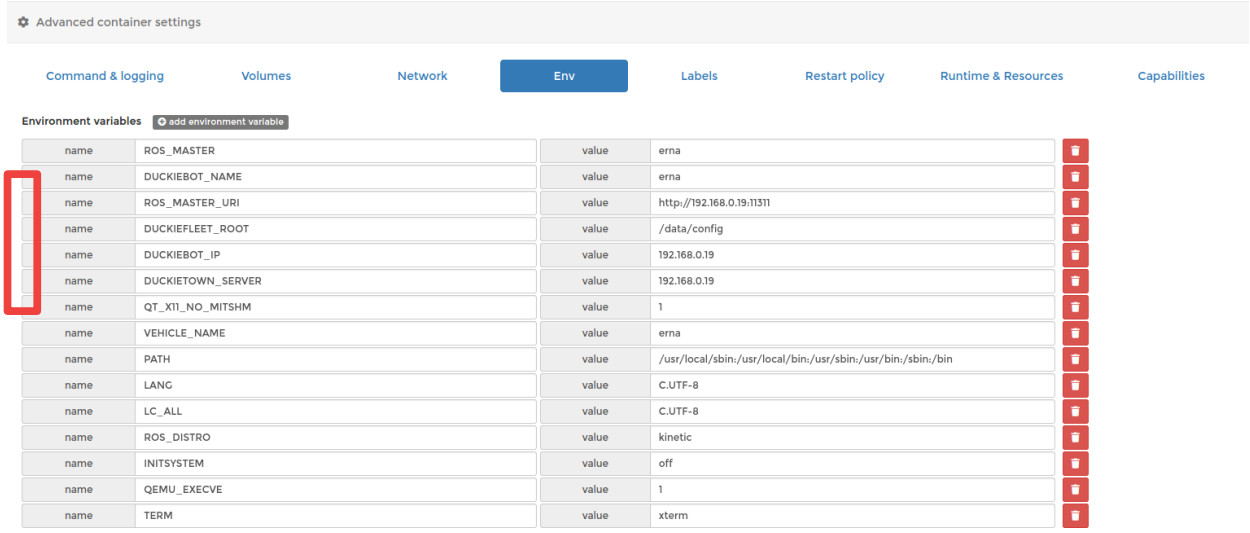
ga naar de portainer van de duckiebot (<naam_duckie>.local:9000)
selecteer de container “demo_joystick”



kies binnen deze container voor de optie “Duplicate/Edit”



Onder Advanced container settings kiezen we voor de tab “Env”
Hier moeten voor de velden ROS_MASTER_URI, DUCKIEBOT_IP en DUCKIETOWN_SERVER het ip-adres aangepast worden naar het ip-adres dat de duckiebot op gepinged kan worden.



Nadien is het enkel “deploy the container” en kiezen voor “Replace”

<u>Deel 2:</u>

Onder de folder ROSDocker (container van Ai&Robotics) gaan we naar de folder 03_ros_full_desktop.
Open de file “02_start_container.sh” en voeg bij beide delen van de “if-else” de regel “--network host\” toe.
De regels “--hostname basesation \” daar in tegen mogen verwijderd worden.
Nadien kan de ROS-container op de gewone manier opgestart worden.

<u>Deel 3 :</u>

In de file duckie_init.sh moet het ip-adres van de duckiebot meegegeven worden.
We passen de lijn: duckiebot_ip="$(getent hosts $1.local | cut d ' ' f 1)"
aan naar duckiebot_ip= <ipadres duckiebot>
Dit script dient best in elke nieuwe terminal die geconnecteerd wordt via het “0004_start_bash_in_ros_container.sh”-script even opnieuw uitgevoerd te worden door het commando “source duckie_init.sh <duckienaam>”.
Anders kunnen er zich problemen voordoen dat het bijvoorbeeld de demo wel in bepaalde terminals kan uitgevoerd worden en in andere niet, of dat de rostopics van de duckiebot niet zichtbaar zijn !!