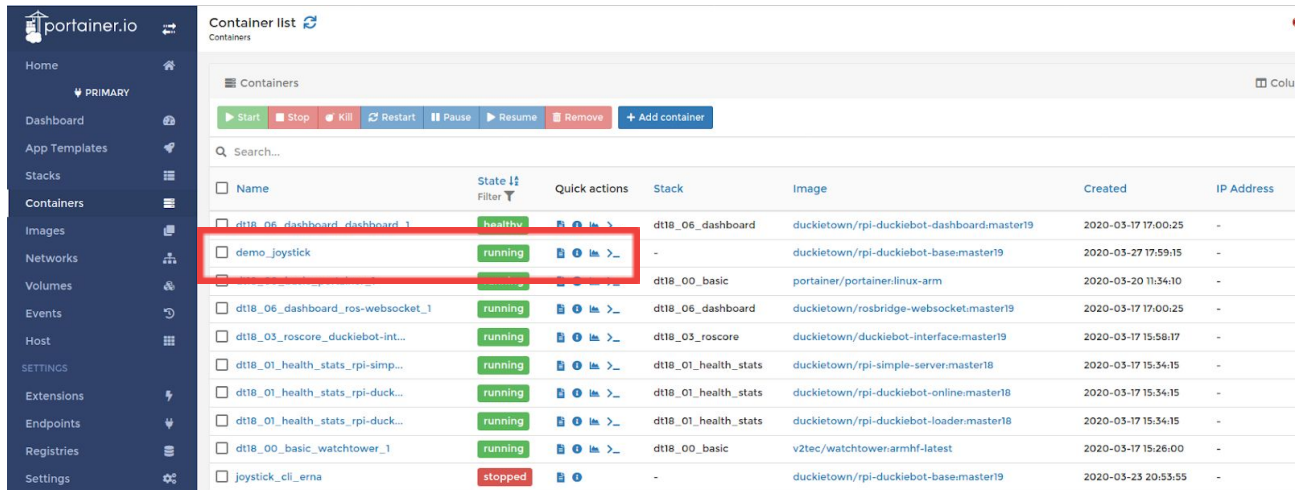
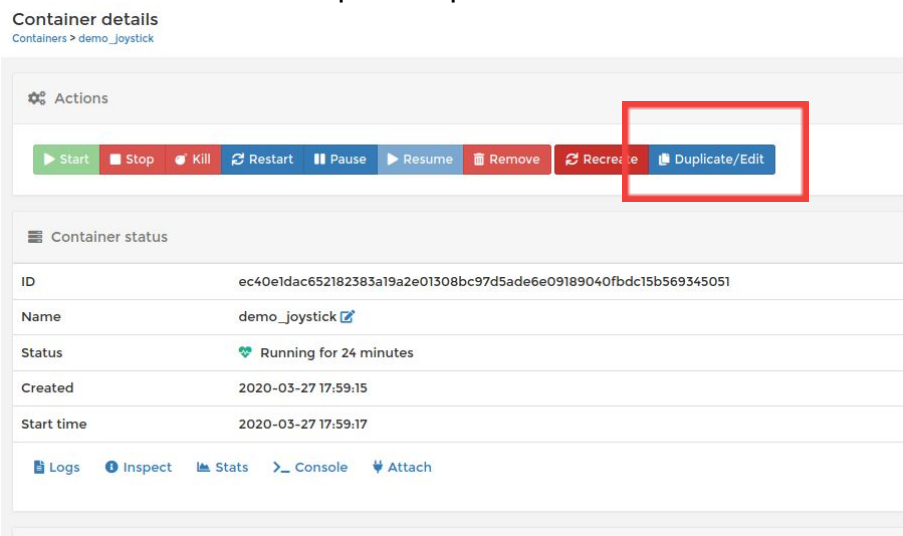


Deel 1:

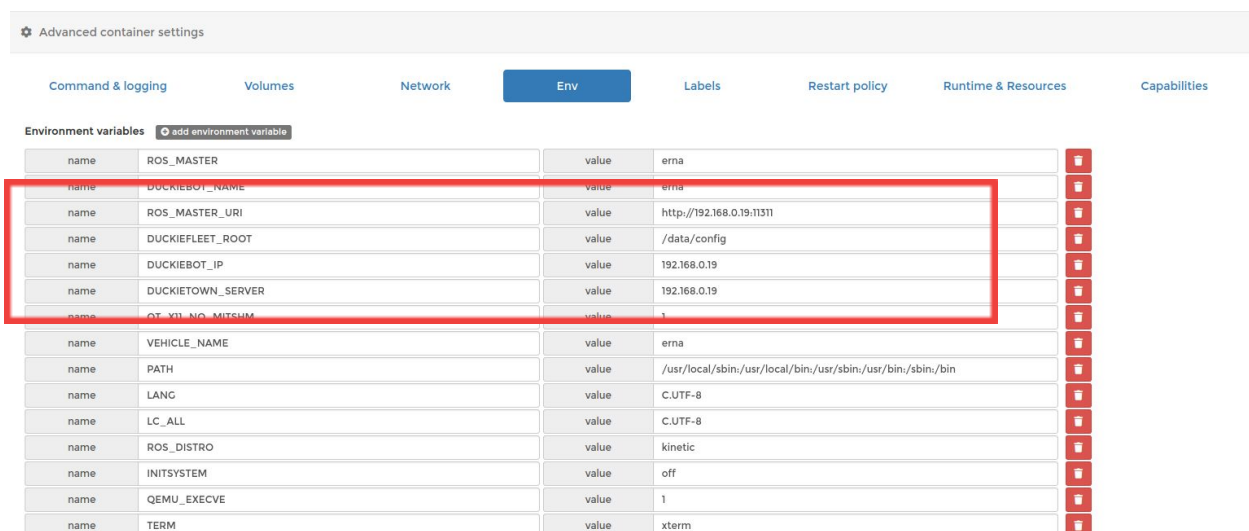
ga naar de portainer van de duckiebot (<naam_duckie>.local:9000)
selecteer de container “demo_joystick”



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 gepingd kan worden.



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

Deel 2:

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.

Nadien kan de ROS-container op de gewone manier opgestart worden.

Deel 3 :

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>

Nadien kan dit script vanuit de ROS-container uitgevoerd worden en zou de demo uitvoerbaar moeten zijn