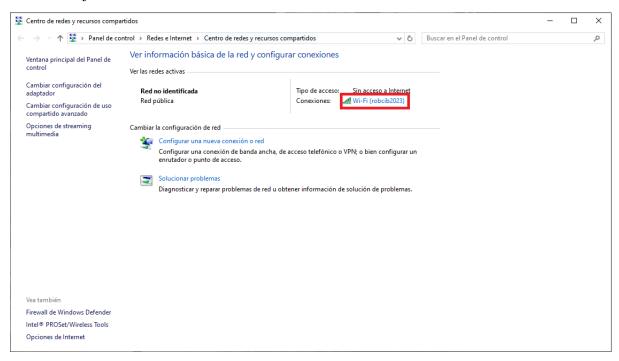
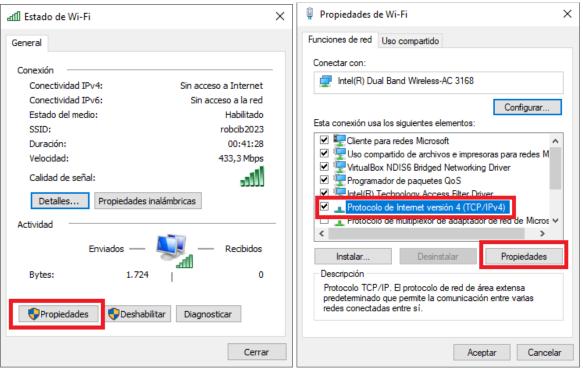
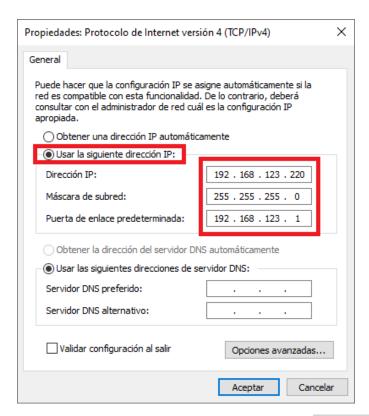
Manual de configuración de IPs para la conexión del Robot real con UE

Hay que conectar la máquina virtual a la red WiFi que genera el robot y asignarle una IP fija de forma manual.

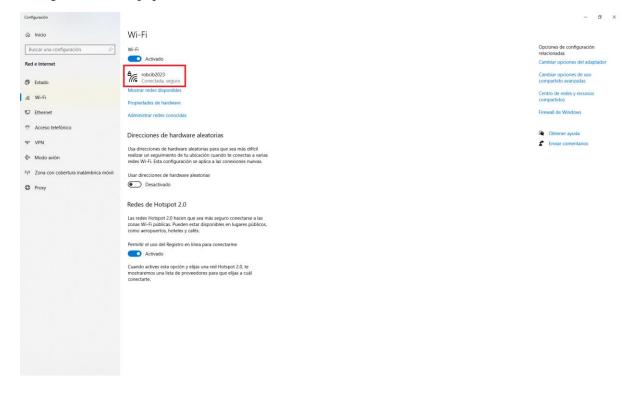
Para ello primero hay que conectar el host de Windows a la red WiFi del robot y asignarle a este a su vez una IP fija también.

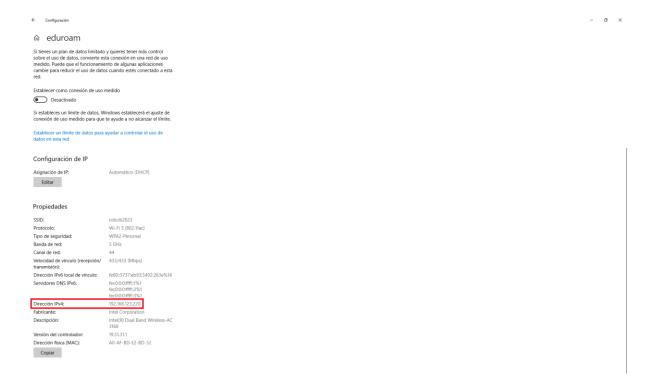






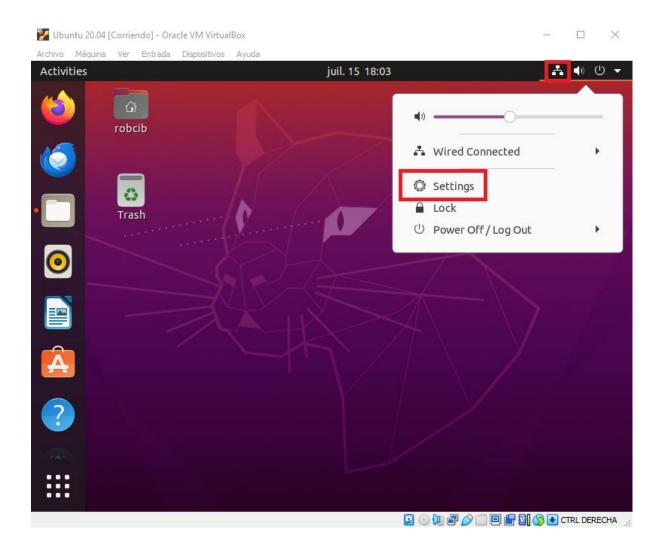
Para comprobar que la IP se ha actualizado lanzar **ipconfig** en una ventana de comandos. Sin embargo, es posible que esto no funcione. En tal caso verificar en la configuración de la red en la configuración del equipo:

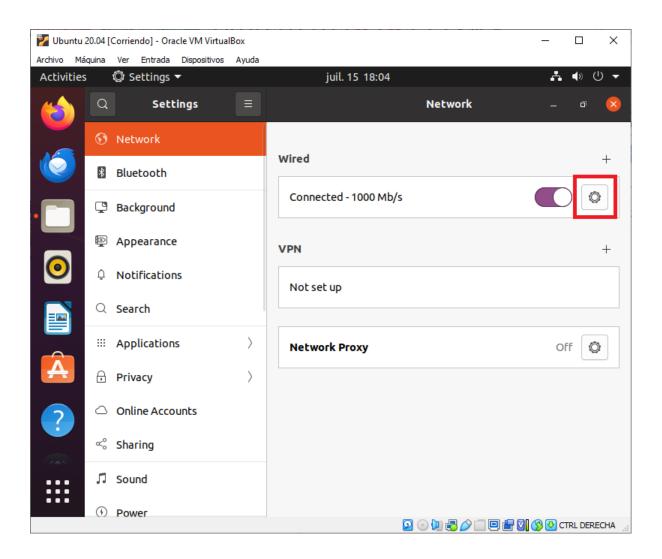


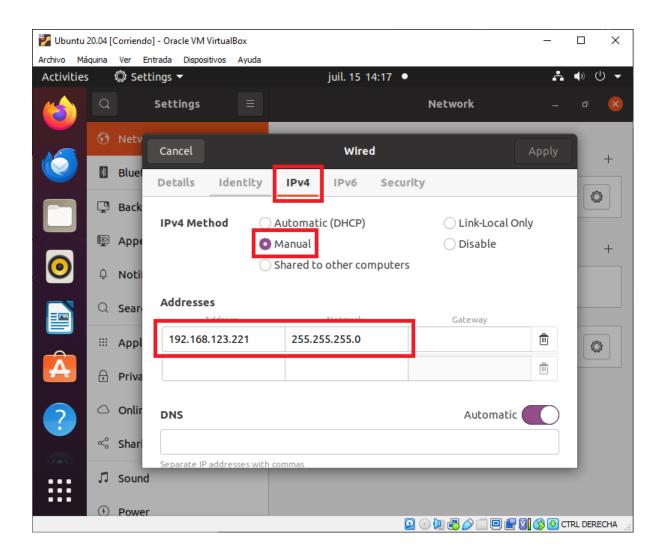


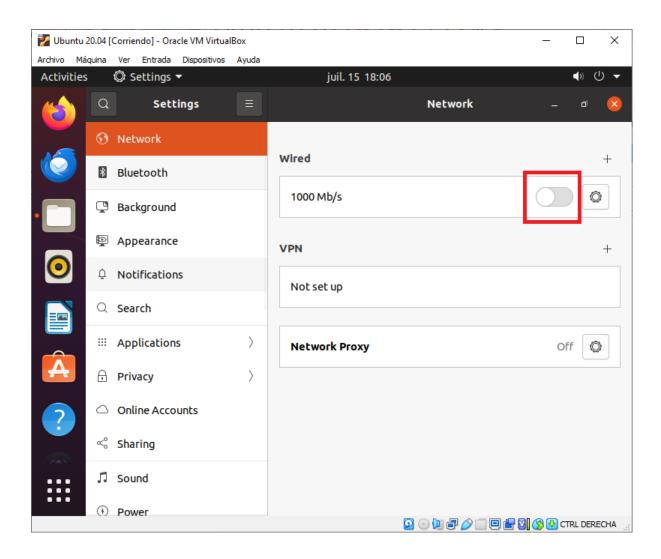
Si ahí aparece la dirección que hemos configurado es que funciona correctamente.

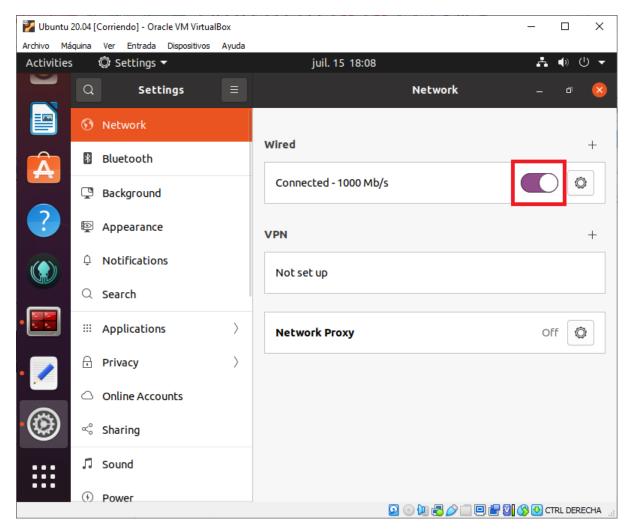
Una vez hecho esto, abrir la máquina virtual y cambiar la configuración de la IP. Si estaba abierta durante el cambio a IP fija en Windows cerrarla y volver a abrirla para poder continuar.



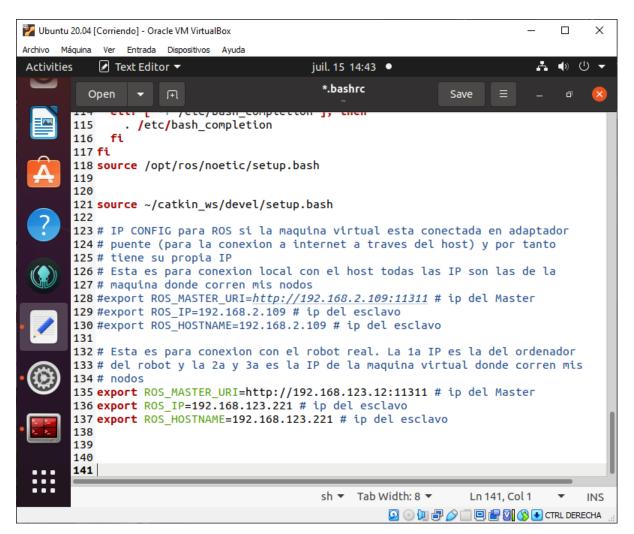








Por último, modificar el archivo .bashrc para añadir los nuevos valores de la IP:



Para probar la conexión probar un **rostopic list** en una ventana de comandos en la máquina virtual y ver si aparecen los topics en los que publica el robot.