

Samuel Caleb Martínez Hernández

6-A

Ingeniería en Mecatrónica

Programación de Robots Industriales

Actividad Tortuga de Ros

Objetivo: Realizar un nodo que le de la tarea a la tortuga de moverse de alguna forma, ya sea en círculo, línea recta o de manera completamente aleatoria.

Materiales

- Linux (Ubuntu)
- Ros

Desarrollo de la actividad

Lo primero que se debe hacer, es correr el "master" con el cual comunicarse y poder ejecutar nodo, desde el terminal claro. El comando utilizado es el siguiente.

```
samuel@samuel-VirtualBox:~$ roscore
```

Y saldría algo como esto en la terminal.

```
roscore http://samuel-VirtualBox:11311/
Archivo Editar Ver Buscar Terminal Ayuda
Press Ctrl-C to interrupt
Done checking log file disk usage. Usage is <1GB.
started roslaunch server http://samuel-VirtualBox:45587/
ros_comm version 1.14.3
SUMMARY
PARAMETERS
 * /rosdistro: melodic
 * /rosversion: 1.14.3
NODES
auto-starting new master
process[master]: started with pid [1873]
ROS_MASTER_URI=http://samuel-VirtualBox:11311/
setting /run_id to 7a61b21c-7cc0-11e9-b249-08002711d66e
process[rosout-1]: started with pid [1884]
started core service [/rosout]
```

Abriendo otra terminal, con el comando siguiente ejecutaríamos nuestro campo de trabajo por decirlo de una manera.

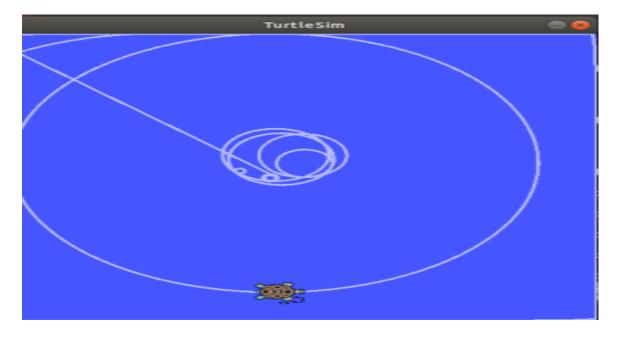
```
bash: /opt/ros/hydro/setup.bash: No existe el archivo o el directorio samuel@samuel-VirtualBox:~$ rosrun turtlesim turtlesim_node [ INFO] [1558550559.185689971]: Starting turtlesim with node name /turtlesim [ INFO] [1558550559.244619870]: Spawning turtle [turtle1] at x=[5.544445], y=[5.544445], theta=[0.0000000]
```



Sonara tedioso, pero se tendrá que abrir otra terminal más, en ella colocaremos el comendo siguiente con los parámetros que mas gusten.



Estos serán los parámetros que se podrán modificar respetando desde luego la estructura que lleva.



Conclusión

La ejecución y manipulación de la tortuga por medio de nodos es de los temas y practicas mas fundamentales en la carrera de mecatrónica y sin duda alguna, esto resulta ser un buen comienzo.