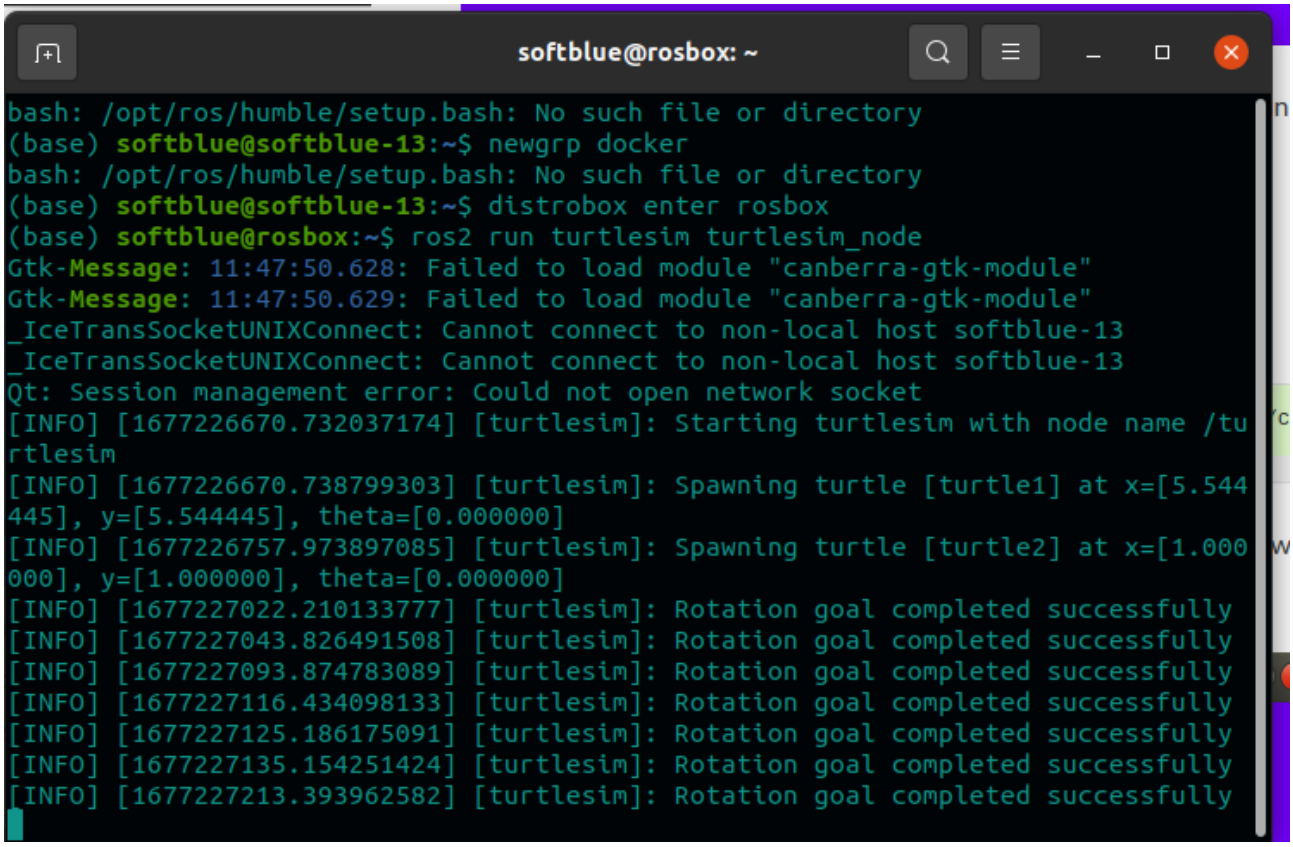
سارا قوام پور ۹۸۱۲۷۶۲۷۸۱
تمرین ۰ اصول علم ربات

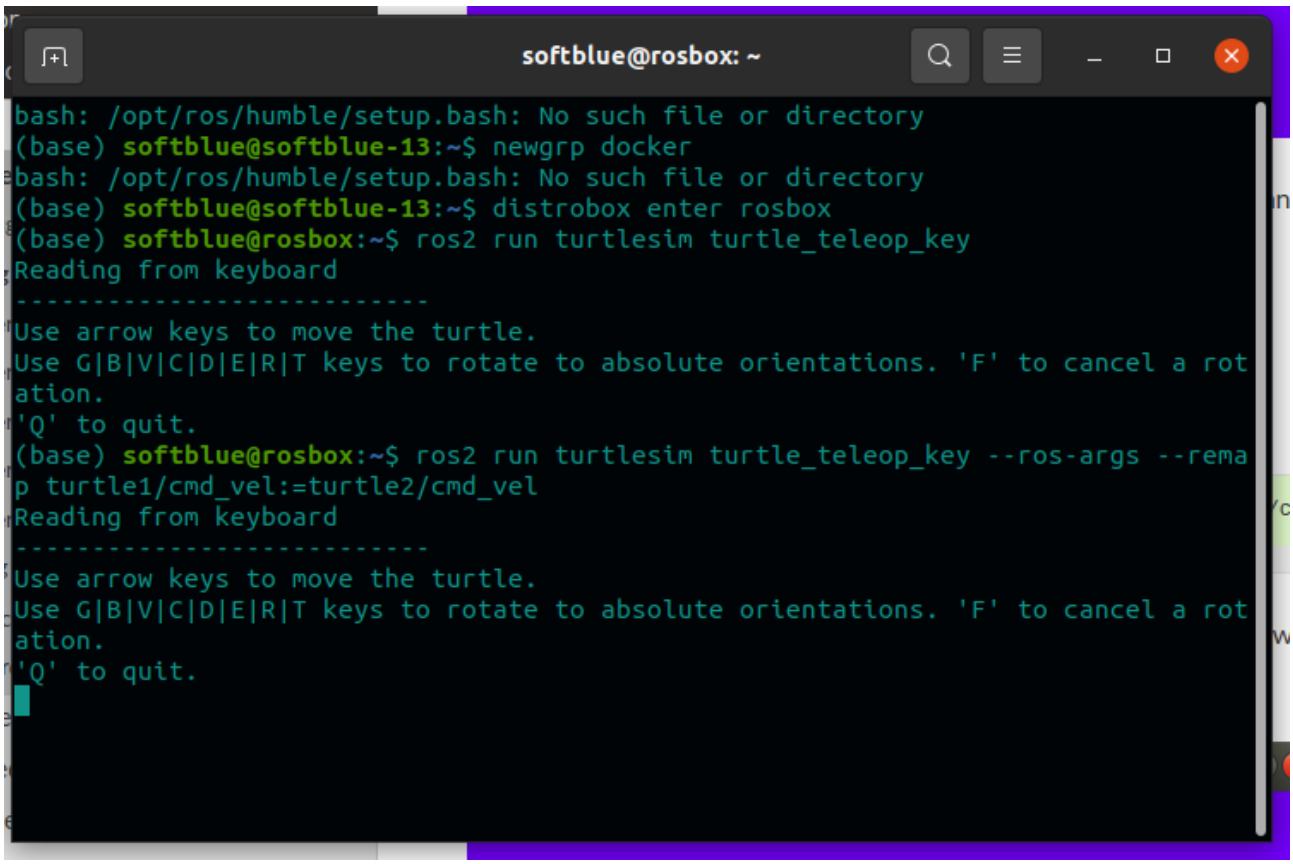
در ابتدا با استفاده از distrobox که خود از داکر استفاده میکند, کانتینر ساخته و image برای r0s2 را با پول میشود.
سپس turtlesim دانلود می‌شود در rosbox.

توضیح ترمینال ها:

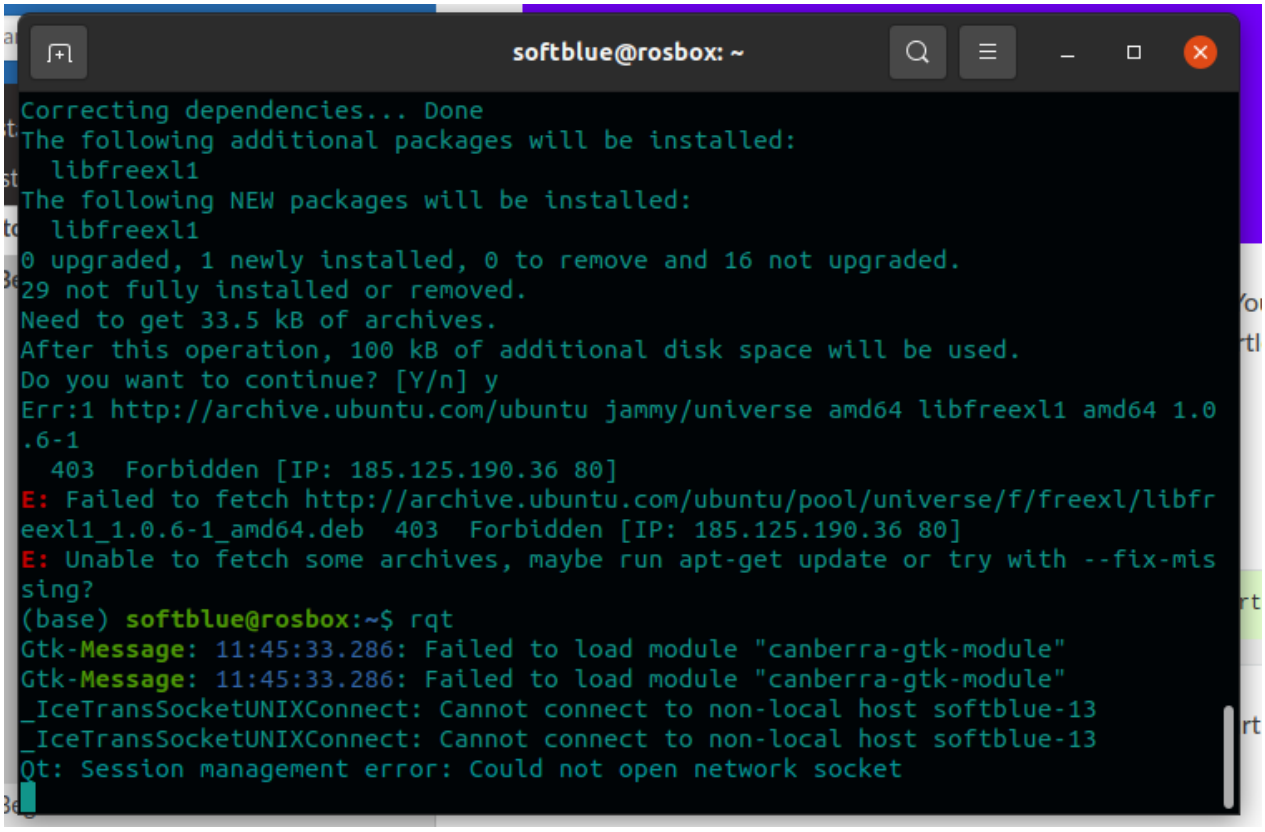
ترمینال اول برای ساختن tutlesim_node میباشد که باعث می‌شود تا لاک پشت اول ساخته شود.



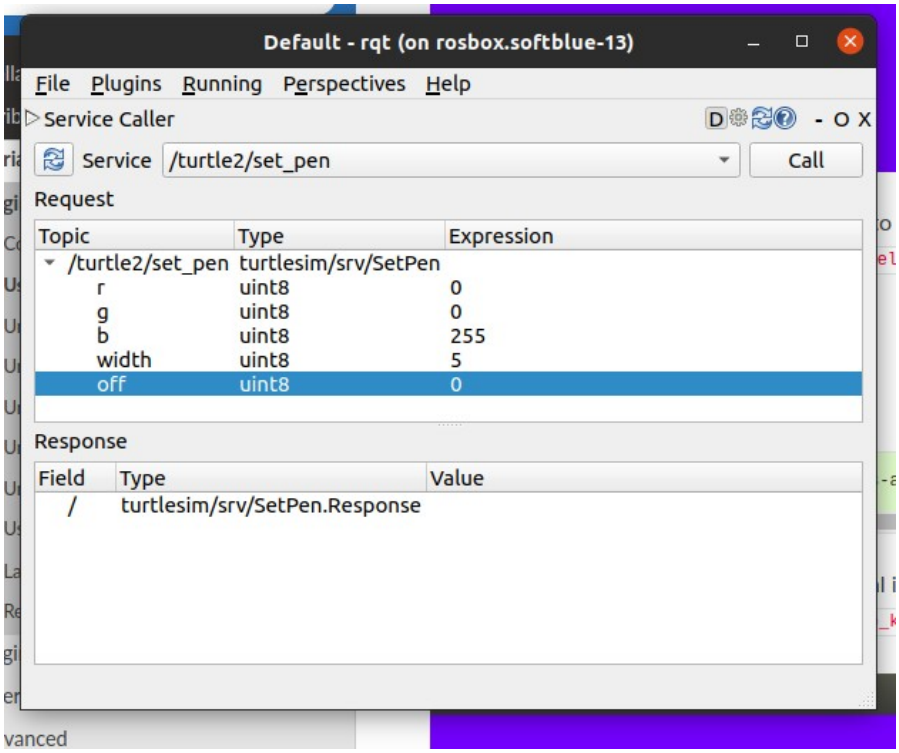
ترمینال دوم مربوط به turtle_teleop_key میباشد که مربوط به کنترل کرد لاک پشت است.

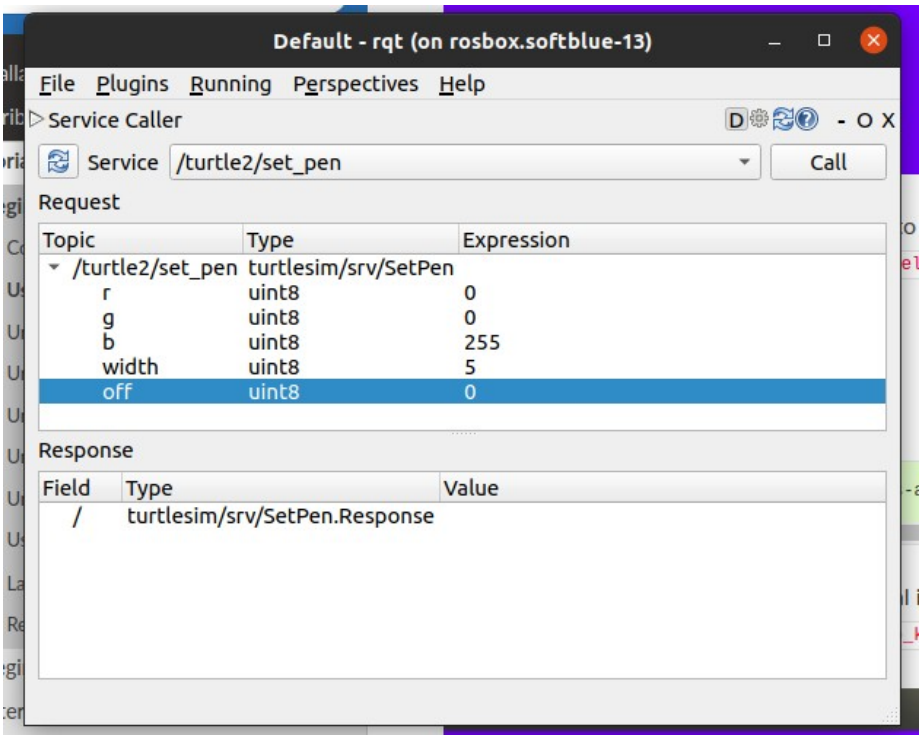


ترمینال سوم مربوط به rqt است که در آن از طریق spawn لاک پشت دوم ساخته می‌شود و با set_pen رنگ‌های مربوط به دنباله های هر لاک پشت مشخص میشود.

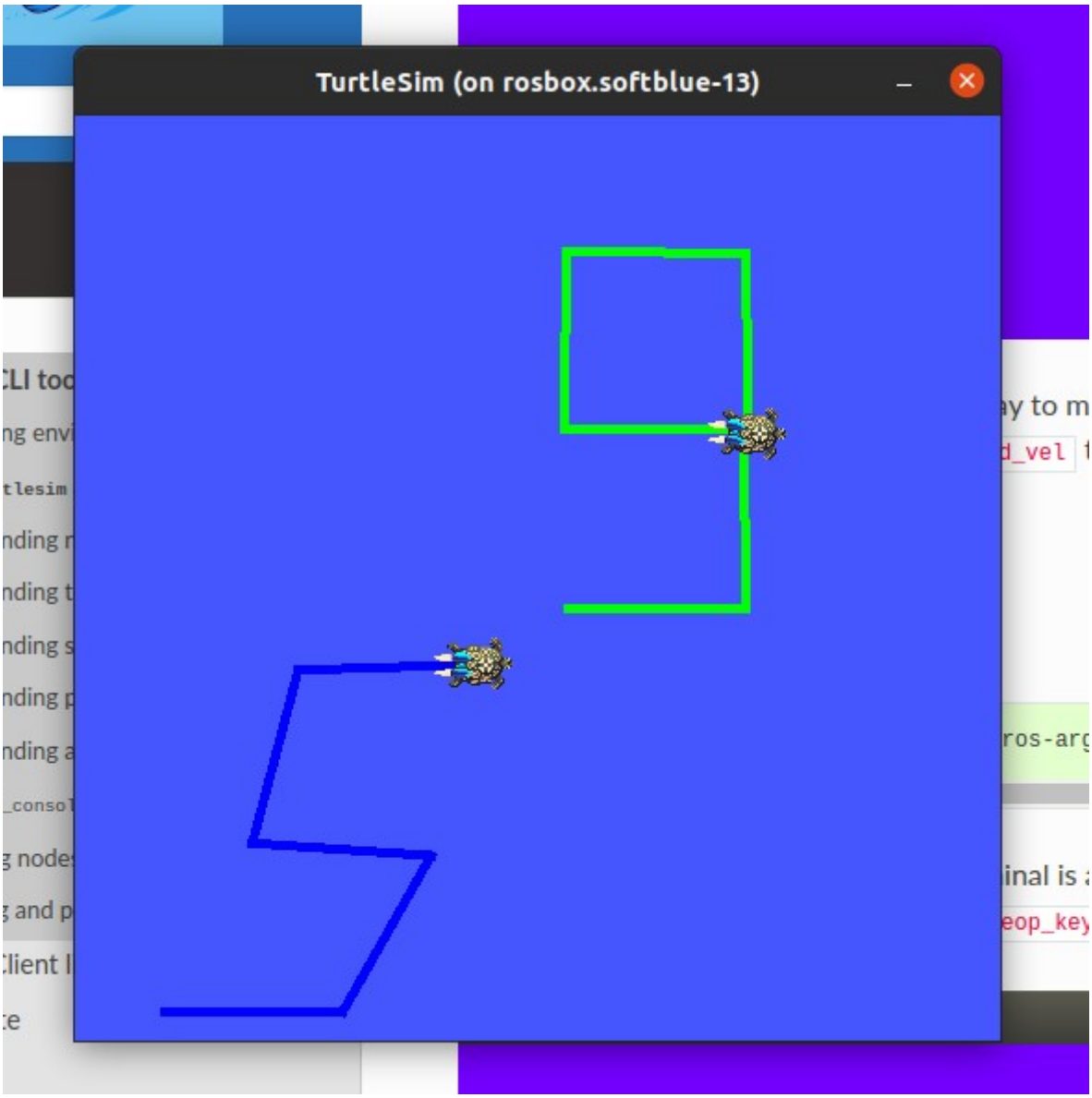


تصاویر rqt:





نتیجه نهایی:


TurtleSim (on rosbox.softblue-13)