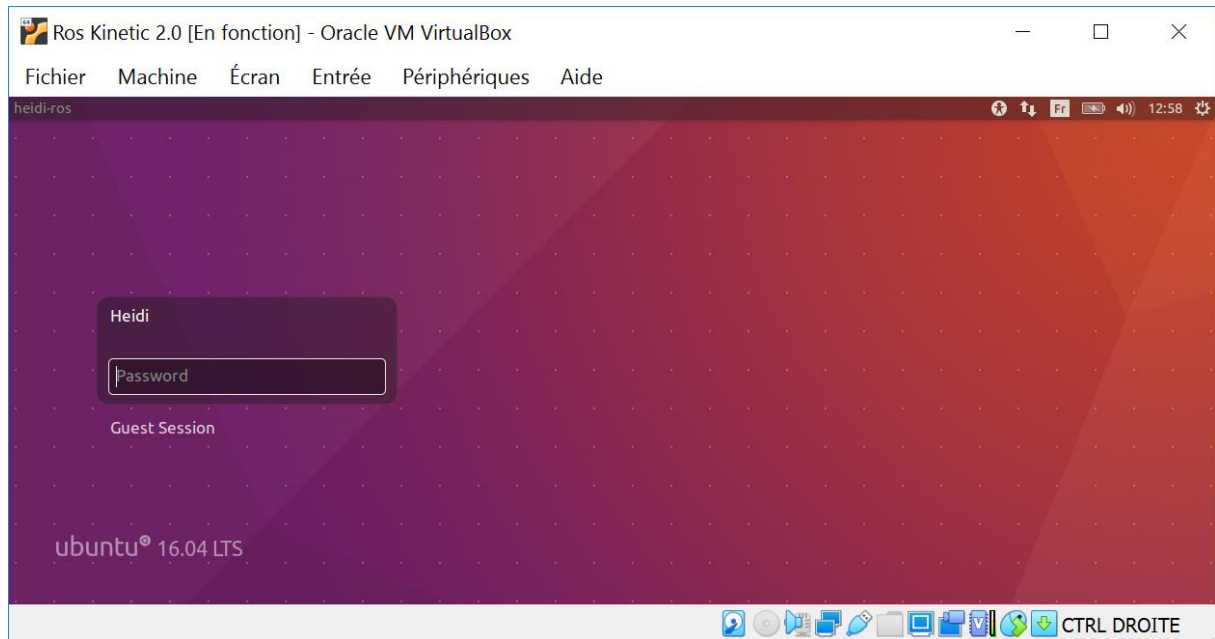


Procédure pour lancer Gait dans la VM ROS Kinetic 2.0

## Ouvrir une session Heidi

Mot de passe LinuxBSN21



## Lancer ROS et gazebo.

Ouvrir un terminal

```
roslaunch turtlebot3_gazebo turtlebot2_myworld.launch
```

## Lancer Plant

Ouvrir un deuxième terminal

```
cd catkin_ws/src/init/src/plant
```

```
source venv/bin/activate
```

```
roslaunch init gait_ros_plant.py
```

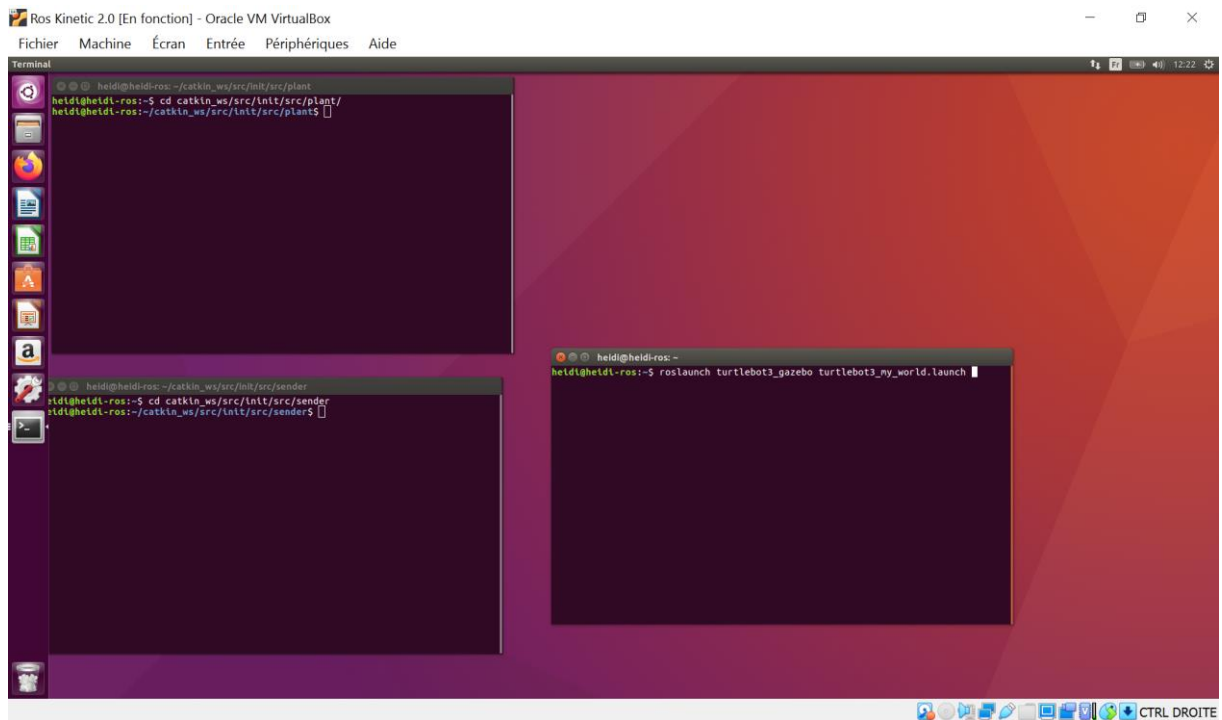
## Lancer Gait sender

Ouvrir un troisième terminal

```
cd catkin_ws/src/init/src/sender/
```

```
source venv/bin/activate
```

```
python 2gait_threaded_sender.py
```



Voir aussi la figure 9 du rapport de stage de Heidi :

