

Turtlebot 3

De forma geral siga o guia rápido em:

<https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/quick-start/>

Breve explicação

O guia passa pela instalação de todas dependências necessárias.

Para a utilização do turtlebot, precisamos que ele e o computador que o controla estejam na mesma rede wifi.

Então, iremos fazer ssh para o turtlebot, cheque o ip do robô e faça o ssh de acordo. A senha é padrão é turtlebot

```
ssh ubuntu@$IP_TURTLE_BOT
```

Dentro do turtlebot defina o modelo

```
export TURTLEBOT3_MODEL=burger
```

Após executamos o seguinte comando, para que o turtlebot possa receber e mandar comandos:

```
ros2 launch turtlebot3_bringup robot.launch.py
```

Com isso podemos ler a informação dos sensores do turtlebot e mandar comandos para ele.

Comandos legais:

Listar todos os tópicos do turtlebot e suas informações:

```
rqt
```

Uma visualização do LiDAR do turtlebot:

```
ros2 launch turtlebot3_bringup rviz2.launch.py
```