

Репозиторий команды "В поисках Немо"

Установка ROS2 Jazzy

```
sudo apt install ros-jazzy-desktop  
echo "source /opt/ros/jazzy/setup.bash" >> ~/.bashrc  
source ~/.bashrc
```

Просмотр bag файла

```
ros2 bag play bag_files/tb_office_v02_0.mcap
```

Запуск rViz на wayland для визуализации

```
QT_QPA_PLATFORM=xcb rviz2
```