1. iiyama deep pc で additional にアクセス
2. roomba に ssh でログイン
3. iiyama で roscore
4. roomba で roslaunch sim_nank roomba_client.launch
5. iiyama で roslaunch sim_nank road_following_server.launch

以下の方法などでルンバを動かせるようにする

・roslaunch sim_nank road_following_server.launch seed:=0.2 のようにパラメータ調整
・/media/nakahira/additional/catkin_ws/src/sim_nank/weights の中身の best_steering_model_xy.pth を変える
・カメラを変えて機械学習し新しい best_steering_model_xy.pth を作る
・シートの道を使う

```
<launch>
<arg name="model" default="$(find sim_nank)/weights/best_steering_model_xy.pth"/>
<arg name="speed" default="0.5"/>
<arg name="steering_gain" default="0.2"/>
<arg name="steering_bias" default="0.0"/>
<arg name="steering_dgain" default="0.0"/>
<arg name="display_flip" default="true"/>

<node name="image_republish_server" pkg="image_transport" type="republish"
args="compressed raw">
<remap from="in" to="/jetbot_camera" />
<remap from="out" to="/image" />
</node>

<node name="road_following" pkg="sim_nank" type="road_following.py" output="screen" >
<param name="model" value="$(arg model)"/>
<param name="speed" value="$(arg speed)"/>
<param name="steering_gain" value="$(arg steering_gain)"/>
<param name="steering_bias" value="$(arg steering_bias)"/>
<param name="steering_dgain" value="$(arg steering_dgain)"/>
<param name="display_flip" value="$(arg display_flip)"/>
</node>

</launch>
```