Informe de robótica

Quispe Quispe Cristian Jesus

a. Configurar un espacio de trabajo – catkin workspace

Texto

Descripción generada automáticamente

Imagen que contiene Gráfico

Descripción generada automáticamente

Texto

Descripción generada automáticamenteb. Crear un paquete llamado turtlesim\_test package

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

c. Crear un nuevo mensaje “Speed”, del tipo float32 llamado data.

Imagen que contiene Icono

Descripción generada automáticamente

Texto

Descripción generada automáticamente

d. Modificar el archivo CMakeLists.txt para asegurarse que el nuevo mensaje es compilado.

Texto

Descripción generada automáticamente con confianza media

Texto

Descripción generada automáticamente con confianza media

Imagen que contiene Texto

Descripción generada automáticamente

Texto

Descripción generada automáticamente

e. Crear un archivo .launch que ejecute un nodo llamado turtlesim\_node dentro del namespace /my\_turtle. Cree también un archivo .launch para lanzar rqt\_plot mostrando los valores de x,y y theta de la posición de la tortuga.

Texto

Descripción generada automáticamente

Interfaz de usuario gráfica, Texto

Descripción generada automáticamente

Texto

Descripción generada automáticamente

f. Cree una secuencia de comandos bash para publicar un valor para el menaje Speed, ingresado por la línea de comando en /my\_turtle/speed usando el tipo de mensaje recién definido. Utilice una velocidad angular de 1.55 para girar 90°.

g. Grabe los comandos de su script con rosbag, reprodúzcalos y grabe el movimiento resultante.