# Anleitung: Starten Traffic Editor / Traffic Editor Demo Maps

## Mit Vm verbinden

VmWareplayer -> Ubuntu 64 Bit (2)

**Nutzer:** aline\_test

**Passwort:** admin

## Workspace erstellen (falls noch keines vorhanden):

*sudo apt update*

*sudo apt install libyaml-cpp-dev qt5-default \*

*libopencv-dev libopencv-videoio-dev \*

*libignition-plugin-dev libignition-common3-dev*

*mkdir -p ~/colcon\_workspace/src*

*cd ~/colcon\_workspace/src*

*git clone* [*https://github.com/open-rmf/rmf\_traffic\_editor*](https://github.com/open-rmf/rmf_traffic_editor)

*cd ~/colcon\_workspace*

*source /opt/ros/eloquent/setup.bash*

*colcon build --packages-select rmf\_traffic\_editor*

## Traffic Editor starten

### ROS2 commands initialisieren:

*source /opt/ros/foxy/setup.bash*

### Traffic Editor starten:

source ~/colcon\_workspace/install/setup.bash  
traffic-editor

# Demo Welt starten:

Schnellstart:

1. Terminal öffnen

2a) bash startAll.sh (Alles direkt starten)

2b) bash startPanel.sh (Nur Gui Server starten)

2c) bash startApi.sh (Nur API Server starten)

### ROS2 commands initialisieren:

*source /opt/ros/foxy/setup.bash*

### RMF Workstation initialisieren:

*source ~/rmf\_ws/install/setup.bash*

### RMF Traffic Editor mit Demo Karte starten

ros2 launch rmf\_demos office.launch.xml

# RMF Demo Panel

Zusätzlich zu Schritten in „Demo Welt starten“ in einem Browserfenster:

[*http://localhost500*](http://localhost500/)

eingeben, Fertig 