

TUTORIAL SEGUIDOR DE LINHA COM SLAM

1. em uma aba do terminal, rode o launcher do robô:

```
roslaunch nxt_robots_aula_robotica robot.launch
```

2. Em outra aba do terminal, rode o Laser:

```
roslaunch urg_node urg_node
```

3. Por último, rode o seguidor de linha feito anteriormente

```
roslaunch seguidor_linha sensor_luz.py
```

Importante lembrar que o robô precisa estar posicionado dentro do lugar a ser mapeado quando o laser for iniciado, para não confundir o robô. Lembre de tomar cuidado com os cabos e mãos na altura do laser, eles atrapalham muito o mapeamento.