

# 1. Übungszettel Robotik WS15/16

Prof. Daniel Göhring, Zahra Boroujeni  
Institut für Informatik, Freie Universität Berlin  
Abgabe online bis Dienstag, 27.10.2015, 12 Uhr s.t.

**Fassen Sie Ihre Ergebnisse (Bilder und Beschreibung der Ergebnisse) in einer PDF-Datei zusammen und benennen Sie diese "RO-01-<Nachnamen der Studenten>.pdf". Quellcode soll *nicht* im PDF erscheinen.**

## 1. Aufgabe (4 Punkte):

Installieren Sie die ROS-Jade Paket in der vollen Variante (ros-jade-desktop-full), am besten für Ubuntu 14.04 64 bit. Das Tutorial dazu befindet sich unter:

<http://wiki.ros.org/jade/Installation/Ubuntu>

Lesen Sie die ersten 5 Punkte unter <http://wiki.ros.org/ROS/Tutorials> d.h. bis Punkt 1.5. "Understanding ROS Nodes".

Starten Sie in der Konsole den roscore, erstellen Sie einen Screenshot der Konsole als Abgabe zu dieser Aufgabe.

## 2. Aufgabe (6 Punkte):

Lesen Sie das Tutorial 1.6. "Understanding ROS Topics" und führen Sie das Beispiel zum Steuern eines Roboters im Turtlesim-Simulator aus, beschrieben in:

<http://wiki.ros.org/ROS/Tutorials/UnderstandingTopics>

Steuern Sie den Turtlebot ein paar Sekunden mit den Pfeiltasten und geben Sie die Spur des Roboters in einem Bild aus.

Hinweis: Für das öffnen mehrerer Konsolen gleichzeitig, z.B. für den roscore und verschiedene Nodes, bietet sich z.B. das Programm "terminator" an:

```
sudo apt-get install terminator
```