

Mãos à obra

- Instalando o ROS e definindo variáveis de ambiente.
- Trabalhando com Tópicos, Serviços e Parâmetros no TurtleSim.
- Criando um espaço de trabalho (catkin_workspace)
- Criando um pacote
- Trabalhando com launch
- Escrevendo um nodo em roscpp que publica e um que se inscreve em um tópico
- Escrevendo um nodo em rospy
- Trabalhando com o simulado Stage
- Desenhando no RViz
- Utilizando o ROS em múltiplas máquinas.

Rospy Talker

```
#!/usr/bin/python
import rospy
from std_msgs.msg import String

pub = rospy.Publisher('chatter', String, queue_size=10)
rospy.init_node('publisher')
r = rospy.Rate(10) # 10hz
while not rospy.is_shutdown():
    pub.publish("hello world")
    r.sleep()
```