**Hvordan del 2 av oppgaven ble løst**

Autostart av nodene ble løst ved å først lage et shellskript, start\_maott4996.sh, som ser slik ut:

*#!/bin/bash*

*LOG=~/maott4996.log*

*source /opt/ros/humble/install/setup.bash*

*source ~/ros2/install/setup.bash*

*ros2 run maott4996\_bryter brytertjeneste >> $LOG 2>&1 &*

*ros2 run maott4996\_bryter brytermonitor >> $LOG 2>&1 &*

*ros2 run maott4996\_tilstand lysdiodenode >> $LOG 2>&1 &*

*ros2 run maott4996\_tilstand bevegelsenode >> $LOG 2>&1 &*

*ros2 run maott4996\_motor motornode >> $LOG 2>&1 &*

Skriptet setter en logfilvariabel LOG, setter så opp ROS2-miljøet og starter så nodene ved å kjøre ros2 run som bakgrunnsjobber. Stdout og stderror fra nodene legges til (appendes) til logfilen.

Etter å ha testet og fixet oppstartsfilen så ble den lagt til i crontab ved å kjøre “crontab -e” og legge til følgende på slutten:

@reboot ~/start\_maott4996.sh

Dette gjør at oppstartskriptet kjører automatisk hver gang maskinen starter slik at nodene startes.