

How to Launch the TurtleBot3 Simulation With ROS

ROS مع TurtleBot3 كيفية إطلاق محاكاة

I'm assuming you have ROS installed and are using Linux. If you don't have ROS installed, now. Through this link

من خلال هذا الرابط. مثبتًا الآن ROS إذا لم يكن لديك Linux مثبت وأنك تستخدم ROS أفترض أن لديك

<https://github.com/nabaajafar/Installed-ROS-into-Linux-operating-system->

Open a new terminal and type to install the dependent packages:

افتح لوحة التحكم واكتب هذا الأمر لتحميل الحزم التابعة:

```
cd ~/catkin_ws/src/  
git clone https://github.com/ROBOTIS-GIT/turtlebot3_msgs.git  
git clone https://github.com/ROBOTIS-GIT/turtlebot3.git  
cd ~/catkin_ws && catkin_make
```

to open the bashrc file to add this setting type:

لإضافة هذا الإعدادات افتح ملف :bashrc

```
gedit ~/.bashrc
```

Add this line at the bottom of the file:

أضف هذا السطر في أسفل الملف:

```
export TURTLEBOT3_MODEL=burger
```

```
if [ -f /usr/share/bash-completion/bash_completion ]; then  
    . /usr/share/bash-completion/bash_completion  
elif [ -f /etc/bash_completion ]; then  
    . /etc/bash_completion  
fi  
fi  
source /opt/ros/melodic/setup.bash  
source ~/catkin_ws/devel/setup.bash  
export TURTLEBOT3_MODEL=burger
```

Save the file and close it.

احفظ الملف و اغلقه

Now reload. bashrc so that you do not have to log out and log back in:

حتى لا تضطر إلى تسجيل الخروج وتسجيل الدخول مرة أخرى bashrc. الآن أعد تحميل:

```
source ~/.bashrc
```

download the TurtleBot3 simulation files:

قم بتحميل ملف المحاكاة:

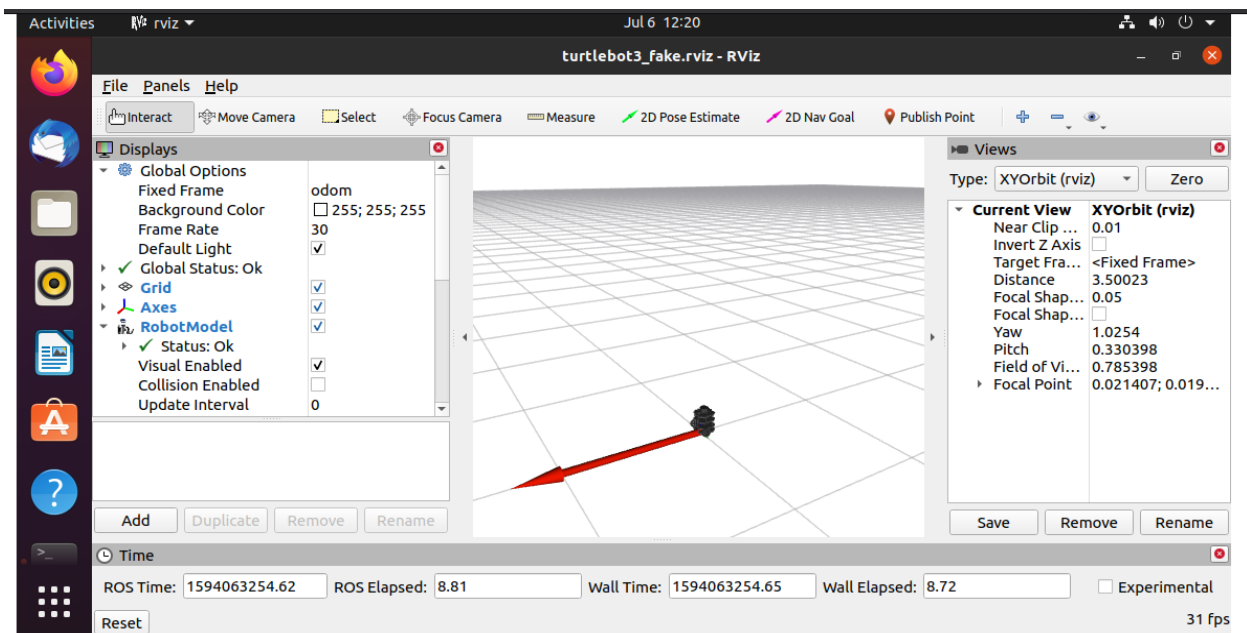
```
cd ~/catkin_ws/src/  
git clone https://github.com/ROBOTIS-GIT/turtlebot3_simulations.git  
cd ~/catkin_ws && catkin_make
```

TurtleBot3 simulator installed, let's launch the virtual robot using RViz.

TurtleBot3 تم تثبيت محاكي

RViz. فلنطلق الروبوت الافتراضي باستخدام

```
roslaunch turtlebot3_fake turtlebot3_fake.launch
```



more details visit the link

للمزيد من التفاصيل قم بزيارة هذا الرابط

<https://automaticaddison.com/how-to-launch-the-turtlebot3-simulation-with-ros/#gazebo>