

```
81 function pub(idx) {  
82   var msg = new ROSLIB.Message({  
83     angular: {  
84       x: 0,  
85       y: 0,  
86       z: az[idx] * 0.25  
87     },  
88     linear: {  
89       x: lx[idx] * 0.125,  
90       y: 0,  
91       z: 0  
92     }  
93   });  
94   console.log(idx);  
95   teleop.publish(msg);  
96   console.log(msg);  
97 }
```



ロボットの動作と
ソースコード解説



Webブラウザ

プログラム実行



動画と
連動して
動作