

## Порядок запуска

1) Установить все зависимые пакеты, как показано на этой странице:

<https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/quick-start/>

2) Загрузить репозиторий по указанному адресу:

```
/home/LOGIN/catkin_ws/src/move_turtlebot
```

3) Выполнить следующие команды для перехода в папку и сборки проекта:

```
$ cd catkin_ws
```

```
$ source devel/setup.bash
```

```
$ catkin_make
```

4) Запустить черепаший мир

```
$ roslaunch turtlebot3_gazebo turtlebot3_world.launch
```

5) Запустить SLAM

```
$ roslaunch turtlebot3_slam turtlebot3_slam.launch
```

6) Запустить клавиатуру и обойти поле:

```
$ roslaunch turtlebot3_teleop turtlebot3_teleop_key.launch
```

7) Сохранить карту:

```
$ rosrun map_server map_saver -f /home/ LOGIN /Desktop/map
```

8) Запустить узел навигации сохраненной карты

```
$ roslaunch turtlebot3_navigation turtlebot3_navigation.launch  
map_file:=/home/ LOGIN /Desktop/map.yaml
```

9) В новом терминале ввести следующие команды:

```
$ cd catkin_ws
```

```
$ rosrun move_turtlebot move_turtlebot
```

Последняя команды запускает файл, в котором прописана желаемая точка!