

## Запуск робота под ROS:

//компьютер и малина находятся в одной сети. ПК-мастер не малина (иначе порядок запуска нод другой)

запустить ПК-мастер

включить Малину

запустить ROS в новом терминале > **roscore**

запустить ноду пульта в новом окне терминала > **roslaunch neurobot3 nbpult**

открыть новое окно терминала и подключиться по ssh > **ssh pi@192.168.X.XX\*\***

в этом окне терминала запустить ROS > **roscore**

открыть новое окно терминала и подключиться по ssh > **ssh pi@192.168.X.XX\*\***

в этом окне терминала запустить ноду ядра > **roslaunch neurobot3 nbcore**

## Траблшутинг:

\*Если не задан параметр ROS-master для связи ros на нескольких пк:

на ПК-мастере:

**gedit .bashrc**

в файле добавить строки:

**export ROS\_MASTER\_URI=http://localhost:11311/**

**export ROS\_HOSTNAME=192.168.X.YY - ip ПК-мастера\*\*\***

**export ROS\_IP=192.168.0.YY**

**source .bashrc**

на Малине:

**gedit .bashrc**

в файле добавить строки:

**export ROS\_MASTER\_URI=http://192.168.X.YY:11311/**

**export ROS\_HOSTNAME=192.168.X.ZZ - ip Raspberry pi\***

**export ROS\_IP=192.168.X.ZZ**

**source .bashrc**

\*\*Если неизвестен ip raspberry:

**nmap -sn 192.168.1.0/24**

среди появившихся ip адресов из сети можно найти ip адрес с именем pi

\*\*\*Если неизвестен ip ПК-мастер:

**ifconfig**

В появившемся тексте **inet addr 192.168...** - искомый ip

