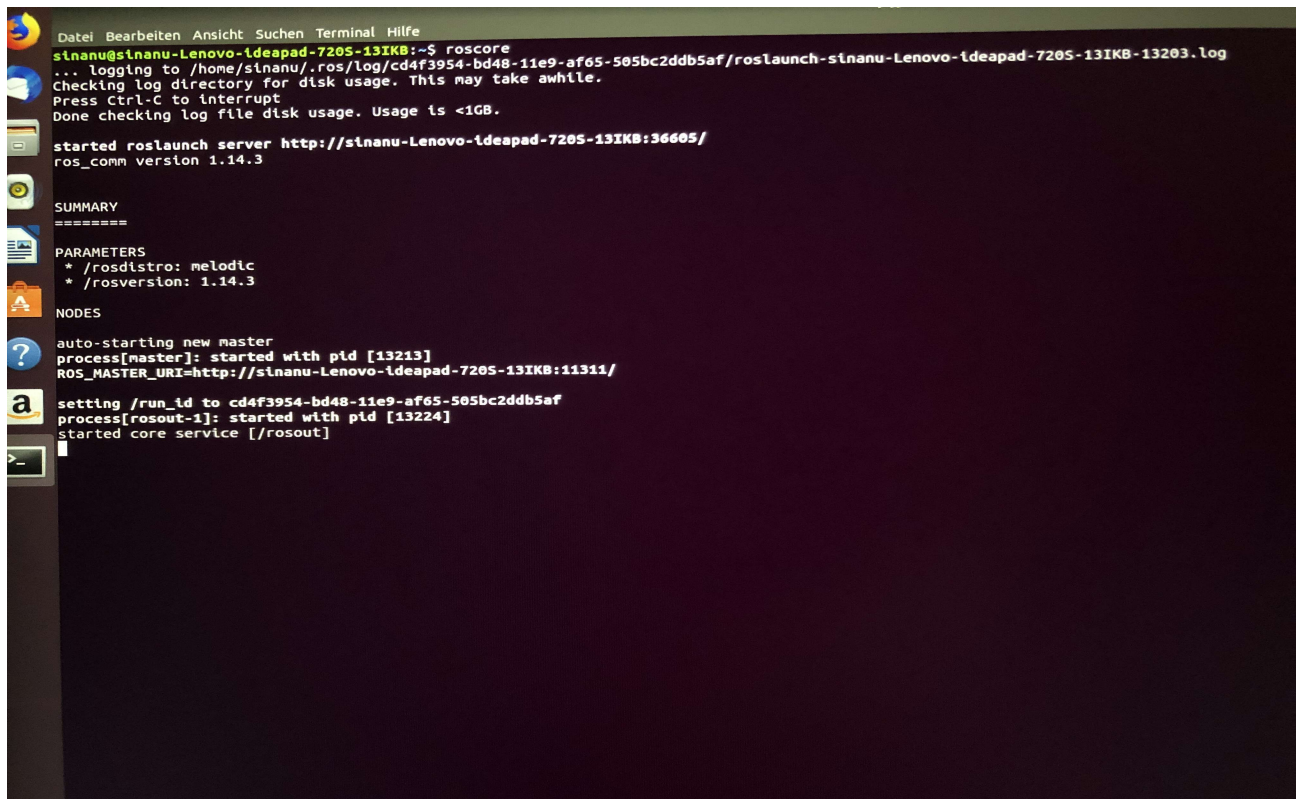


Bearbeitet von Gesche Grefe und Sinan Uyar (Gruppe: gs)

Robotik Übung 1

1.1) roscore:



```
sinanu@sinanu-Lenovo-Ideapad-720S-13IKB:~$ roscore
... logging to /home/sinanu/.ros/log/cd4f3954-bd48-11e9-af65-505bc2ddb5af/roslaunch-sinanu-Lenovo-Ideapad-720S-13IKB-13203.log
Checking log directory for disk usage. This may take awhile.
Press Ctrl-C to interrupt
Done checking log file disk usage. Usage is <1GB.

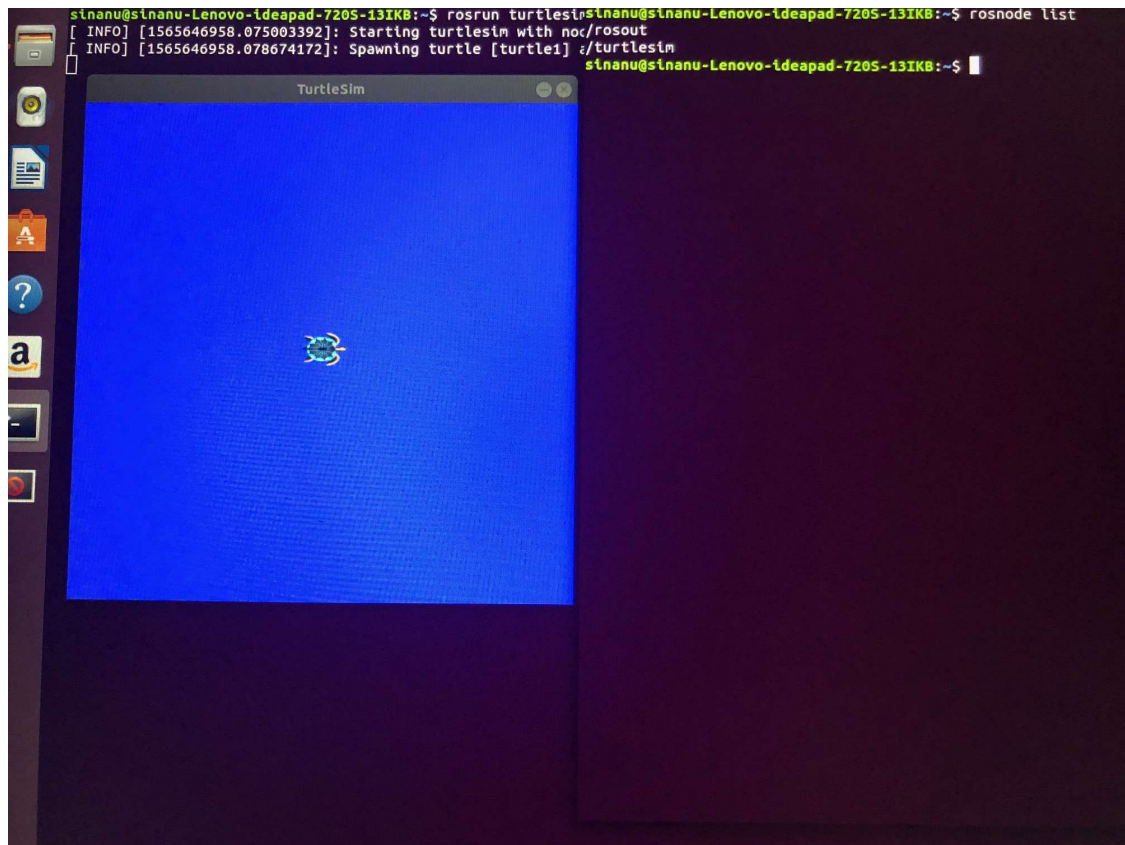
started roslaunch server http://sinanu-Lenovo-Ideapad-720S-13IKB:36605/
ros_comm version 1.14.3

SUMMARY
=====
PARAMETERS
* /roscdistro: melodic
* /rosversion: 1.14.3

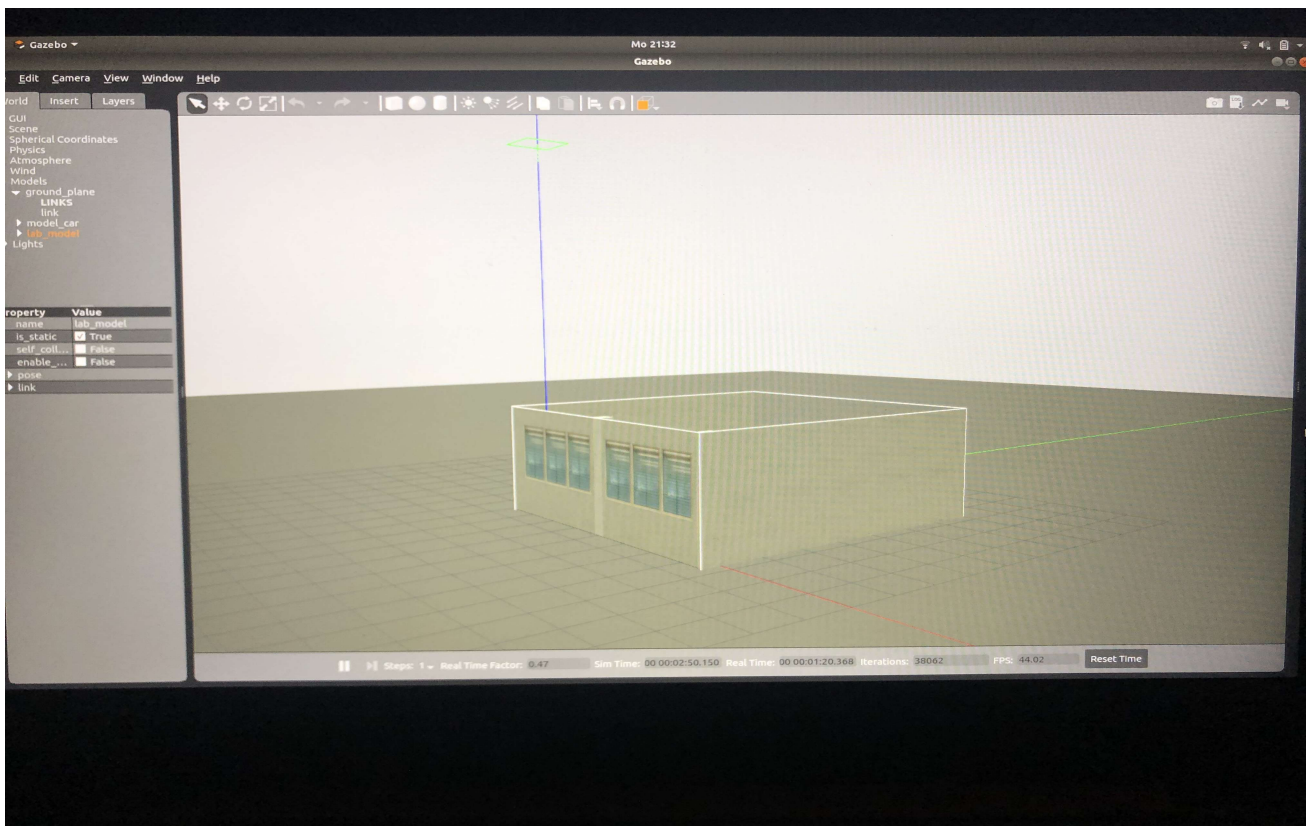
NODES
auto-starting new master
process[master]: started with pid [13213]
ROS_MASTER_URI=http://sinanu-Lenovo-Ideapad-720S-13IKB:11311/

setting /run_id to cd4f3954-bd48-11e9-af65-505bc2ddb5af
process[rosout-1]: started with pid [13224]
started core service [/rosout]
```

Und hier ist noch ein Foto für 1.1.5



1.2)



1.3)

Wir haben keine Vorkenntnisse von github, weswegen wir uns nicht hiermit sicher sind.
Es sind zwei Ordner vorhanden, da wir einmal versehentlich den Gruppennamen großgeschrieben hatten, was gegen die naming conventions verstöß.

https://github.com/sinan-uyar/robotik_ros_SG