

cmd话题订阅 (II)

为了能快速迭代出机器人原型，特别出示此指导书，请各位同学好好消化cmd话题订阅 (I)

1.建包

- **镜像文件位置**

首先将home/pi/wanngwe/src/my_base文件夹拷贝，同时在/home/pi目录下新建文件夹，文件夹名称自己定义

```
mkdir -p XXX/src
cd XXX/src
cp -r /home/pi/wanngwe/src/my_base ./
```

上述指令实现了包的移动。

- **编译**

```
colcon build
```

- **运行**

```
ros2 run my_base my_base
```

- **打开键盘节点**

另外打开一个终端，输入

```
ros2 run teleop_twist_keyboard teleop_twist_keyboard
```

你可以使用这些键来控制机器人的移动和旋转：

- **注意**

```
ls /dev/ttyAC*
```

该指令查看USB口是否存在，我们可以通过反复拔插USB，反复查看该指令，确定我们使用的设备号名称，假设设备号名称为ttyACM0

则使用以下指令实现权限赋予

```
sudo chmod 777 /dev/ttyACM0
```

最后打开my_base.cpp文件，观察源文件中使用的设备号是否和真实的设备号一致，不一致则改过来，重新编译。