

Zadanie 1.2 - ROS Node a Topic (2 body)

Na druhom cvičení ste sa oboznámili s *Node* a komunikáciou prostredníctvom *Topic*. Cieľom tohto zadania je naprogramovať komunikáciu s kinematickým simulátorom *rrm_sim*. Preto naprogramujte:

1. [1 b] Naprogramujte ROS *Publisher*, v triede *Teleop*, ktorý v metóde *move()* odošle polohu na topic */move_command* ("pohne" s vybraným kĺbom).
2. [0,5 b] Otestujte funkčnosť načítaním vstupov z klávesnice.
3. [0,5 b] Naprogramujte ROS *subscriber*, ktorý bude počúvať topic */joint_states* a do konzoly vypisovať aktuálnu polohu robota. Môže byť súčasťou druhej node (nemusíte riešiť paralelizáciu).

Tipy:

1. ROS *Subscriber* bol naprogramovaný na cvičení a v prezentácii = 0,5 bodu zadarmo.
2. Spustenie simulácie robota z balíka *rrm_sim*: **ros2 launch rrm_sim rrm_sim.launch.xml**