

Ровер

В данной папке находится ROS-пакет для ровера, обеспечивающий связь между системой управления и механизмами самоходного устройства. Основной файл:

- **server.py** – скрипт, который является входной точкой ROS-пакета **brorover_server**. Он:
 - Принимает входящие команды управления (например, **cmd_vel**).
 - Обрабатывает запросы на получение данных одометрии.
 - Передаёт команды на исполнительные устройства ровера.
 - Отправляет данные телеметрии (одометрию) обратно на ПК.

Установка и запуск

1. Убедитесь, что на устройстве установлен соответствующий дистрибутив ROS (например, ROS Noetic).
2. Скопируйте папку с ROS-пакетом в рабочее пространство ROS.
3. Скомпилируйте пакет:

```
cd ~/catkin_ws
catkin_make
source devel/setup.bash
```

4. Запустите ROS-пакет (пример):

```
roslaunch brorover_server server.launch
```

5. Проверьте, что топики, связанные с одометрией и командами управления, корректно публикуются и подписываются.

Зависимости

- ROS (поддержка необходимых пакетов для связи)
- Python (для запуска скрипта)
- Настроенные топики для обмена командами управления и телеметрией