

Задание

- Написать программу, передающую черепашке команду на движение по заданной траектории. Файл с кодом необходимо назвать `lab1.cpp` и расположить в папке `src/`

Краткое пояснение к заданию

У объекта класса `NodeHandle`

```
ros::NodeHandle <node_handle_name>;
```

есть метод, реализующий механизм отправки сообщений в топик с именем `<topic_name>`.

Это делается при помощи команды

```
ros::Publisher <publisher_name> =  
<node_handle_name>.advertise<msg_type>("<topic_name>", <size>);
```

где `<topic_name>` это имя топика, через который будут общаться `publisher` и `subscriber`; а `<size>` - размер буфера сообщений (а треугольные скобочки после `advertize` - это конкретизация шаблонной функции).

В данном случае имя топика можно получить, узнав, на какой топик подписан `turtlesim_node`. Тип сообщения можно узнать, выведя информацию о топике. Команды для этого:

```
rostopic list  
rostopic info <node_name>  
rostopic info <topic_name>
```

Информацию о том, из каких полей состоит сообщение можно узнать командой

```
rostopic msg show <msg_type>
```

В тексте программы необходимо создать объект класса `<msg_type>` и наполнить его содержимым. Информативными являются поля `msg.linear.x` и `msg.angular.z`. Остальные поля сообщения не учитываются при обработке.

После того, как сообщение сформировано, его можно отправить в топик командой

```
<publisher_name>.publish (msg)
```

From:
<https://se.moevm.info/> - **МОЭВМ Вики** [se.moevm.info]

Permanent link:
<https://se.moevm.info/doku.php/courses:ros:lab1>

Last update:



