Fibocom 广和通
完 美 无 线 体 验

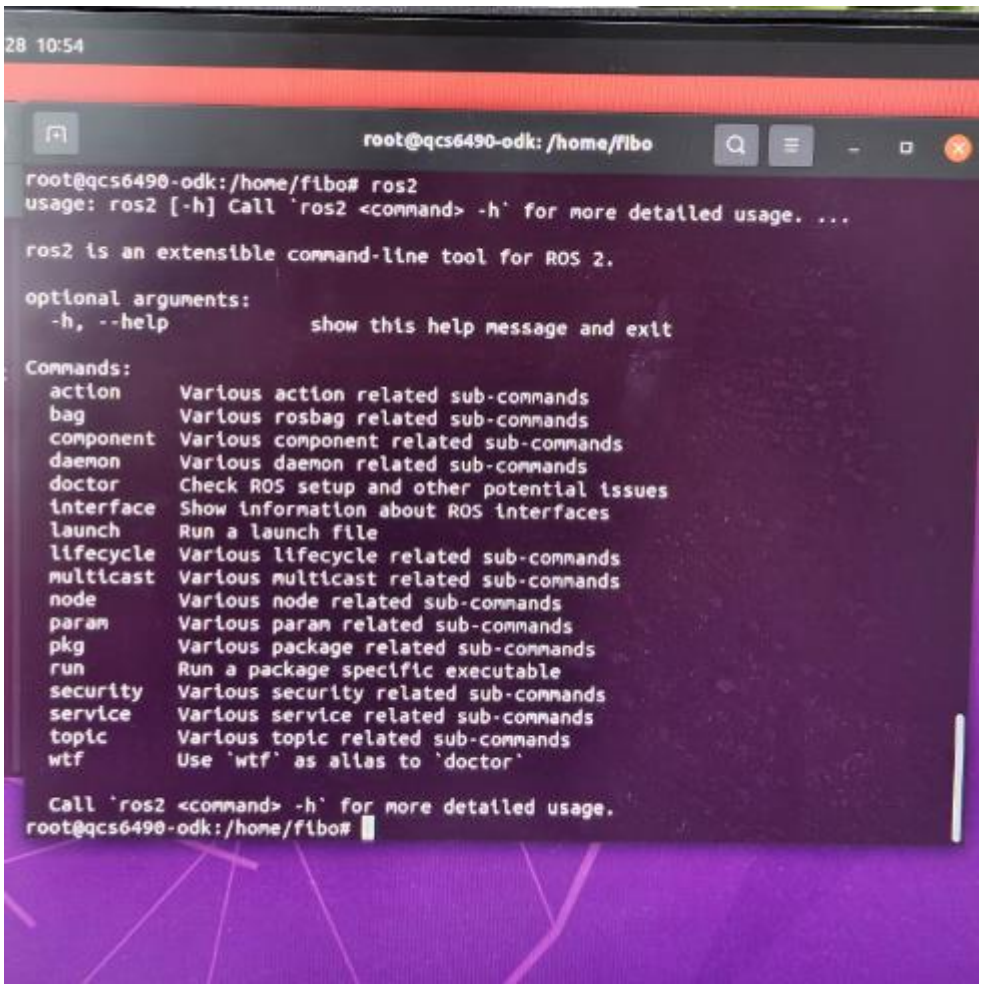
ROS2 功能测试（ SC171 开发套件 V3）

V1.1

1、注：使用 ROS2 功能，SC171 开发套件需连接显示器

2、在 ROS 中，Turtlesim 是一个经典的小乌龟模拟器，它为我们提供了一个直观、简单的环境来熟悉和掌握 ROS 的各种操作命令。本文将通过 Turtlesim，带领大家深入了解 ROS2 的基础操作。

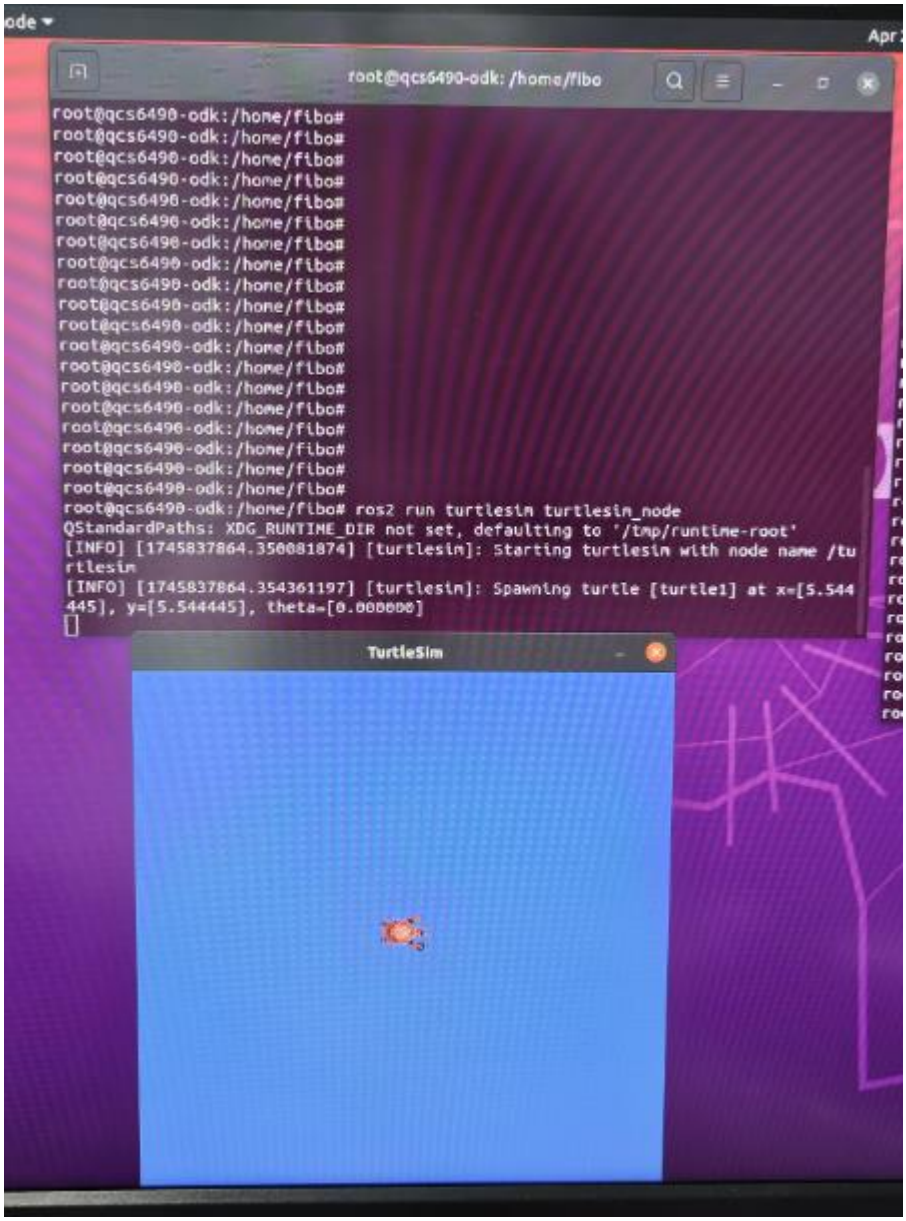
3、SC171 开发套件已默认安装 ROS2（ROS2 的版本：Galactic），并且已做好环境配置。可以在终端输入：ros2，查看是否成功安装 ros2



4、接下来，我们可以启动 Turtlesim。在终端中执行以下命令：

ros2 run turtlesim turtlesim_node

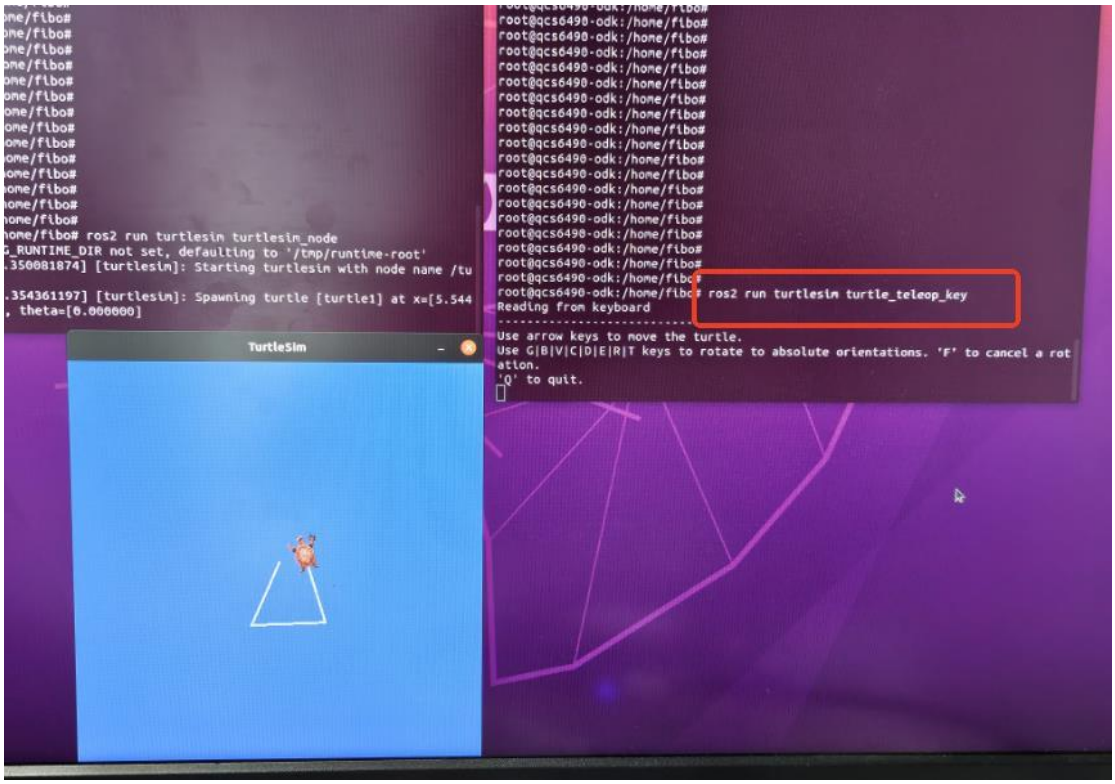
执行上述命令后，将会出现一个仿真环境，中心位置随机出现一只小乌龟。在仿真环境的上方，我们可以看到 turtle 的名字及其在仿真环境中的位置。



5、 要控制 turtle 的移动，我们需要打开一个新的终端窗口，并执行以下命令：

ros2 run turtlesim turtle_teleop_key

执行上述命令后，我们就可以使用方向键来控制 turtle 的移动了。左右键是控制方向，上下键是控制前进和后退



5、ROS2 功能测试成功