



O que aprendemos?

Aprendemos como criar um ambiente de desenvolvimento local. Além disso, vimos:

- O comando `roslaunch` roda vários nodes de uma vez
- O comando `roslaunch` roda um node apenas
- `catkin` é o build-system para ROS
- o código Python que usa as bibliotecas `Twist` , `LaserScan` e `rospy` para controlar o robô

Por fim, rodamos e simulamos a execução do robô `auto_drive` .