

O que aprendemos?

Nesta aula vimos como interagir com o robô a partir de comandos no terminal:

- `roscore` é o núcleo do sistema, ele gerencia toda comunicação entre os componentes
- `roscnode` é o comando para interagir com os nodes
 - um node é um processo no ROS, por exemplo a simulação
 - `roscnode list` mostra todos os nodes ativos
 - `roscnode info /nome_do_node` mostra mais detalhes sobre o node
- `rostopic` é o comando para interagir com os tópicos disponíveis no ROS
 - `rostopic list` mostra todos os topicos
 - `rostopic pub /nome_do_topico` podemos enviar infos para o tópico (e interagir com um node)
- `rqt_graph` podemos visualizar a comunicação entre tópicos e nodes