

Aula Pratica 3 de ROS

1.- Abrir um terminal

```
>ros2 run turtlesim turtlesim_node
```

2.-Abrir um novo terminal

```
>ros2 node list
```

3.-em um novo terminal

```
>ros2 run turtlesim turtle_teleop_key
```

4.-no segundo terminal

```
>ros2 node list
```

5.-Em um quarto terminal

```
>ros2 run turtlesim turtlesim_node --ros-args --remap __node:=my_turtle
```

6.-no segundo terminal

```
>ros2 node list
```

7.-No segundo terminal

```
>ros2 node info /my_turtle
```