

Aula Pratica 2 de ROS

1.-Abrir um shell e digitar:

```
>sudo apt update
```

2.->sudo apt install ros-humble-turtlesim

3.-Verificar se os pacotes foram instalados

```
>ros2 pkg executables turtlesim
```

4.- >ros2 run turtlesim turtlesim_node

5.-Abrir um novo terminal

```
>ros2 run turtlesim turtle_teleop_key
```

6.-Install rqt

```
>sudo apt install '~nros-humble-rqt*'
```

7.-em um novo terminal

```
>rqt
```

8.-Usar rqt, quando estiver utilizando rqt selecionar:

```
Plugins>Services>Service Caller
```