# TurtleBot3 - Bases en Simulation

# **Astuces**

### Gazebo

- Réinitialiser la pose du robot
  - o ctrl+Shift+R
  - Edit --> Reset Model Poses

### Le robot ne spawn pas

On a remarqué que parfois certains processus de gazebo continuent à tourner ou sont redémarrés malgré l'arrêt du noeud ROS principal. Il faut alors tuer le processus avecla commande kill 1234, voir commandes utiles ci-dessous.

## Commandes utiles

- Lister les processus système (programmes) qui tournent actuellement
   ps ef
- Lister les processus système (programmes) qui tournent actuellement sous forme d'arbre hiérarchisé : un processus enfant est rattaché à une branche d'un processus parent dont il dépend

```
ps -ef --forest
```

- Parmi ces processus, sélectionner ceux qui contiennent le mot-clé gazebo ps ef -- forest | grep ros
- Repérer l'ID du processus
- Envoyer le signal d'arrêt du processus SIGTERM "mode gentil" : on demande au programme de s'arrêter

  kill 1234
- Si le processus continue tout de même à tourner, envoyer le signal de destruction du processus SIGKILL "mode méchant":
   kill -9 1234

# Ressources

- https://www.classes.cs.uchicago.edu/archive/2022/fall/20600-1/warmup\_project.html
- https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/simulation/#gazebo-simulation

Revision #5 Created 9 October 2023 21:46:19 by admin\_idf Updated 24 October 2024 15:05:59 by admin\_idf