TurtleBot3 - Bases en Simulation

Astuces

Gazebo

- Réinitialiser la pose du robot
  - `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