



O que aprendemos?

Nesta aula, aprendemos:

- o Turtlebot3 é um robô real e pode ser adquirido
- O Turtlebot3 possui um laser que rotaciona 360 graus para detectar obstáculos
- `rviz` é uma ferramenta visual para capturar informações sobre o robô incluindo o LaserScan
- Para gerar o mapa baseando nos infos do laser existem vários módulos
 - Usamos no curso o módulo `gmapper` (`ros-kinetic-gmapper`) junto com `turtlebot3_slam`