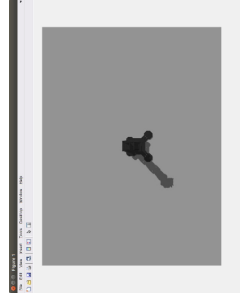


# Esquema de conexiones de red ROS-ROS

192.168.0.1



/Phantom/base\_link/camera\_sensor



192.168.0.2



**MAESTRO**

192.168.0.3



**ESCLAVO**

Conexión ROS-ROS



/Phantom\_sim