

1 Grabación y obtención del video tomado por la cámara del robot dentro de Gazebo

Para este ejemplo, usaremos el robot “Turtlebot”, el cual usa varios “topics” de imagen. Se utilizará el topic `/camera/rgb/image_raw`.

Primero, iniciamos Gazebo con ROS usando el robot Turtlebot:

```
1 `roslaunch turtlebot_gazebo turtlebot_world.launch`
```

En una nueva terminal, ejecutaremos el siguiente comando para poder mover el robot:

```
1 `roslaunch turtlebot_teleop keyboard_teleop.launch`
```

En una terminal diferente, ejecutamos el siguiente comando para lanzar el topic:

```
1 `roslaunch image_view image_view image:=/camera/rgb/image_raw`
```

Y finalmente, en otra terminal diferente, ejecutamos el comando para iniciar el grabador de video:

```
1 `roslaunch image_view video_recorder image:=/camera/rgb/image_raw`
```

Así, obtendremos el video grabado por la cámara del robot dentro del entorno Gazebo.