

[https://www.trossenrobotics.com/docs/interbotix\\_xslocobots/ros\\_packages/moveit\\_interface\\_and\\_api.html](https://www.trossenrobotics.com/docs/interbotix_xslocobots/ros_packages/moveit_interface_and_api.html)

[http://wiki.ros.org/cv\\_bridge/Tutorials/ConvertingBetweenROSImagesAndOpenCVImagesPython](http://wiki.ros.org/cv_bridge/Tutorials/ConvertingBetweenROSImagesAndOpenCVImagesPython)

[http://wiki.ros.org/image\\_view](http://wiki.ros.org/image_view)

<https://www.oreilly.com/library/view/learning-robotics-using/9781788623315/d4d78fa4-6e71-4912-8d01-486960f93dc5.xhtml>

Debemos crear un paquete (El cual ya se creo, y ahora debemos crear un nodo que se suscriba a cada uno de las funciones que queremos agregar)