

Camilo Andres Tellez Sanguino
202312456

Ejecutar ACT2

```
ros2 run lab_2_ros actividad2_node
```

Resultado esperado

El robot se desplaza de manera aleatoria en el entorno de Gazebo.

Para detenerlo:

```
ros2 topic pub --once /cmd_vel geometry_msgs/msg/Twist "{linear: {x: 0.0, y: 0.0}, angular: {z: 0.0}}"
```

Actividad 3 – Captura de Sensor LiDAR

Ejecutar nodo

```
ros2 run lab_2_ros actividad3_lidar
```

Resultado esperado

En terminal se muestran mensajes del tipo:

Frente: 0.83 m | Izquierda: inf | Atras: 1.25 m | Derecha: 0.60 m

Al mover un obstáculo frente al robot, la distancia de "Frente" disminuye dinámicamente.