GUÍA RÁPIDA PARA TRABAJAR CON EL PROYECTO g01\_prii3\_turtlesim

1️⃣ CLONAR EL REPOSITORIO

Abrir una terminal y escribir:

cd ~ git clone https://github.com/tu\_usuario/g01\_prii3\_turtlesim.git cd g01\_prii3\_turtlesim

Cambia la URL por la del repositorio real.

2️⃣ CONFIGURAR EL WORKSPACE DE ROS2

mkdir -p ~/g01\_prii3\_ws/src cd ~/g01\_prii3\_ws/src

# Mover el proyecto al workspace

mv ~/g01\_prii3\_turtlesim .

cd ~/g01\_prii3\_ws

# Instalar dependencias de ROS2 (si faltan)

rosdep update rosdep install –from-paths src –ignore-src -r -y

3️⃣ COMPILAR EL PROYECTO

colcon build –symlink-install

# Cargar los paquetes del workspace

source install/setup.bash

Siempre que abran una nueva terminal: source /opt/ros/foxy/setup.bash source ~/g01\_prii3\_ws/install/setup.bash

4️⃣ EJECUTAR EL PROYECTO

ros2 launch g01\_prii3\_turtlesim draw\_number\_launch.py

Esto abrirá turtlesim y ejecutará el nodo draw\_number automáticamente.

5️⃣ TRABAJAR EN LOS ARCHIVOS

* Nodos: src/g01\_prii3\_turtlesim/g01\_prii3\_turtlesim/
* Launch files: src/g01\_prii3\_turtlesim/launch/

Pasos para cambiar código:

1. Editar el archivo deseado.
2. Compilar de nuevo: colcon build –symlink-install
3. Fuente: source install/setup.bash
4. Ejecutar: ros2 launch g01\_prii3\_turtlesim draw\_number\_launch.py

6️⃣ SUBIR CAMBIOS A GIT

git add . git commit -m “Mensaje descriptivo” git push origin main