**LAB ROS PY**

1. Se crea el directorio **tutlesim\_control**



1. Se creó la carpeta llamada script donde estarán todos los archivos de código.

Texto

Descripción generada automáticamente

2)

1. Se crea el tópico de tipo suscriptor respectivo

Texto

Descripción generada automáticamente

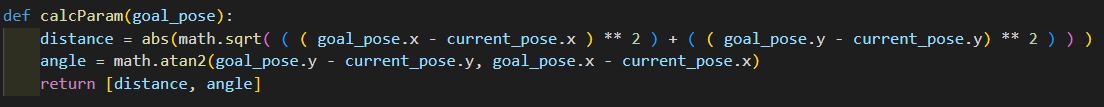
Texto

Descripción generada automáticamenteb. Se crea el publicador al topico cmd

c. Se crea publicador al topico cmd\_vel.  
Texto

Descripción generada automáticamente

d. Se crea la función calParam para realizar los cálculos



e. Se realiza la función angles.shortest angular distance para calcular la diferencia en el ángulo actual y el objetivo

Texto

Descripción generada automáticamente

**3.** Teste su nodo desde la línea de comandos del terminal e intente encontrar los mejores valores

proporcionales para la velocidad lineal y angular.

**Testeamos con la velocidad angular en 0.66**

Texto

Descripción generada automáticamente

4.- Comandos del script con rosbag, reprodúzcalos y grabe el movimiento resultante.

