

# 1. GUÍA DE USO

Configuración altamente recomendada: Ubuntu 16 + ROS Kinetic + Gazebo + MoveIt.

## 1.1. Pasos a seguir para la ejecución

- DESCOMPRESIÓN
- Introducir el archivo dado en su directorio `catkin_ws/src`
- Descomprimir el archivo
- Abrir una terminal, posicionarnos en el directorio y ejecutar el `catkin_make`

```
cd ~/catkin_ws  
catkin_make
```

- Tras esto, nos introducimos en el directorio del proyecto

```
cd ~/catkin_ws/src/kinova_ros
```

- Ejecutamos el `.sh` preparado con

```
sh Controlador.sh
```

Con esto iniciaremos Gazebo con el controlador que le indiquemos

- Tras iniciarse Gazebo, introducir en la terminal que se nos abrirá el comando que ejecuta el movimiento del robot:

```
roslaunch kinova_control mov_cont_trabajo.py j2n6s300
```