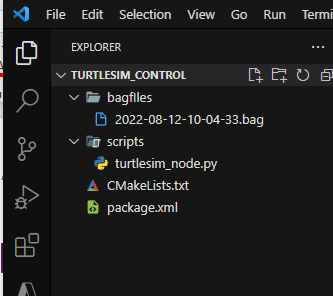
**ROS LAB 02**

**Desarrollo de los Ejercicios:**

1. Se crea el directorio tutlesim\_control



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



1. Se crea el suscriptor respectivo

Captura de pantalla de computadora

Descripción generada automáticamente

b. Se crea el publicador al topico cmd

Texto

Descripción generada automáticamente

Correremos ahora *catkin\_make.*

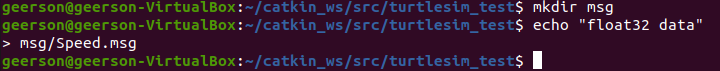
Texto

Descripción generada automáticamente

Texto

Descripción generada automáticamente

1. Crear un nuevo mensaje “SPEED”, del tipo float32 llamado data.



Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

1. Modificar el archivo **cmakelists.txt** para asegurarse que el nuevo mensaje es compilado

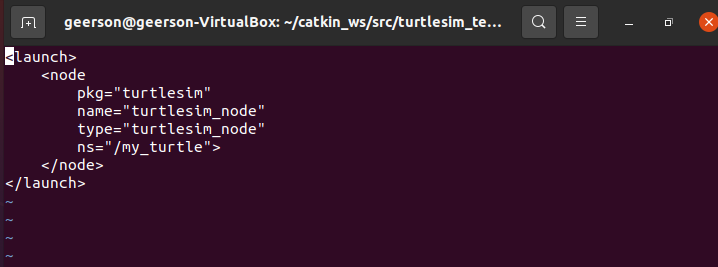
Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Correo electrónico

Descripción generada automáticamente

1. rear un archivo .launch que ejecute un nodo llamado turtlesim\_node dentro del namespace /my\_turtle. cree también un archivo .launch para lanzar rqt\_plot mostrando los valores de x,y y theta de la posición de la tortuga.

Texto

Descripción generada automáticamente



Iniciamos ROS:

Texto

Descripción generada automáticamente

Imagen que contiene Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente



Ejecutamos *turtlesim\_plot.launch*



Texto

Descripción generada automáticamente