**ROS LAB 03**

**Desarrollo de los Ejercicios:**

1. Se crea el directorio tutle\_control

Texto

Descripción generada automáticamente

1. Se instalaran los siguientes paquetes

Texto

Descripción generada automáticamente

1. Se definirá el nombre del modelo turtle\_bot3



1. Ejecutamos lo siguiente



CODIGO DE TUTLEBO3 GAZEBO

Texto

Descripción generada automáticamente