1. **Commands**

source ~/catkin\_ws/devel/setup.bash

roslaunch project\_gazebo maze\_world.launch

**Ros World’ ü değiştirme:**

project\_gazebo/launch in icindeki maze\_world.launch dosyasının içindeki

<arg name="world\_file" value="$(find project\_gazebo)/worlds/maze\_test.world"/>

maze\_test.world değiştirilir hangi world kullanılmak isteniyorsa.

World’ler project\_gazebo klasorunun içindeki worlds’te bulunuyor.

………………………………………………………………………………..