1)src dosyasında yeni değiştirdiğim project\_ros ve project\_gazebo dosyaları var.

2)Aşağıdaki sitedeki adımları uygula

<https://github.com/g40st/ROS_maze_challenge>

3) 2. yi yaptıktan sonra hokuyo.urdf.xacro dosyasını

“/opt/ros/kinetic/share/turtlebot\_description/urdf/sensors” dekiyle değiştir.

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

roslaunch project\_gazebo maze\_world.launch

rosrun project\_ros maze.py