

RAM(Robot de Afecciones Múltiples)-Simulation

Hanan Quispe

2022

Este repositorio contiene los scripts para ejecutar el demo del navigation stack usando Turtlebot3 y ROS(Robot Operating System), además de ello también contiene una interfaz gráfica para el control del robot desde una red local.

1 Dependencias

1.1 ROS

La versión de ros utilizada es ROS Melodic esta se puede instalar siguiendo las instrucciones del siguiente enlace [ROS Melodic](#).

1.2 Create React App

Referirse a Create React App para instalar las dependencias correspondientes.

1.3 Dependencias Adicionales

Estas se instalan usando

```
bash install.sh
```

2 Ejecución del Simulador

La simulación se ejecuta en dos computadoras, en una de ellas se ejecuta ROS con la simulacion de Turtlebot3 y en la segunda se ejecuta la interfaz de control.