**Framework de Robótica (ROS) - Principais Ferramentas e Conceitos**

Fábio Samina nº40299

Mafalda Rosa nº40021

Miguel Carvalho nº41136

**Objetivos:** Pretendemos através das ferramentas e conceitos adquiridos utilizar a Turtle do simulador do ROS (Robot Operating System), fazer com que ela seja independente e com o seu sensor detetar obstáculos.

**Calendário:**

40% -> instalação do ROS, e aprender alguns conceitos e controlos.

60% -> executar o simulador (gazebo) e aplicação de alguns controlos no simulador.

80% -> Fazer a turtle do simulador andar, receber dados vindos do sensor, criar programa em python para a controlar.

100% -> Fazer a Turtle do simulador seja independente e quando detetar obstáculos detetar