To automaticly run gazebo, SITL, QGroundControl

nano zephyr.sh

**past to sim\_startup.sh file**

#!/bin/bash

# Gazebo'yu başlatma komutu

gnome-terminal -- bash -c "gazebo --verbose /home/halit/ardupilot\_gazebo/worlds/zephyr\_ardupilot\_demo.world"

wait

sleep 5

# Yeni terminal açma komutu ve 'ardupilot' dizinine geçme

gnome-terminal -- bash -c "cd ardupilot/ArduPlane"

# SITL simülasyonunu başlatma komutu

gnome-terminal -- bash -c "sim\_vehicle.py -v ArduPlane -f gazebo-zephyr --console"

wait

sleep 10

# QGroundControl uygulamasını başlatma komutu

gnome-terminal -- bash -c "qgroundcontrol"

**in terminal**

chmod +x zephyr.sh

to run file

./zephyr.sh