**ROS LAB 01**

**Alumno:** Cardich Mauricio, Roy Nicolás.

**Código:** 18200242.

**Desarrollo de los Ejercicios:**

Para usar una nueva consola en Ubuntu, agregar:

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

1. Configurar un espacio de trabajo – catkin workspace.

Texto

Descripción generada automáticamente

1. Crear un paquete llamado turtlesim\_test package.

Captura de pantalla de computadora

Descripción generada automáticamente

1. Crear un nuevo mensaje “**Speed**” del tipo float32 llamado data.

Una captura de pantalla de una computadora

Descripción generada automáticamente

1. Modificar el archivo CMakeLists.txt para asegurarse que el nuevo mensaje es compilado.

Una captura de pantalla de una computadora

Descripción generada automáticamente

1. Crear un archivo .launch que ejecute un nodo llamado turtlesim\_node dentro de namespace /my\_turtle. Cree también un archivo .launch para lanzar rqt\_plot mostrando los valores de x,y y theta de la posición de la tortuga.

Una captura de pantalla de una computadora

Descripción generada automáticamente

**f)** Cree una secuencia de comandos bash para publicar un valor para el mensaje **Speed**, ingresado por la línea de comando en /my\_turtle/Speed usando el tipo de mensaje recién definido. Utilice una velocidad angular de 1.55 para girar 90°.

**g)** Grabe los comandos de su script con rosbag, reprodúzcalos y grabe el movimiento resultante.