**PRACTICA #3**

Algunos tipos de librería e herramientas que se usaran son:

Ruiz: permite mostrar en 3D de manera gráfica intuitiva en tiempo real, el estado y la información gráfica.

TF: esta es una librería bastante fundamental, y a que nos permite coordinar y transformar los distintos marcos de referencia o ejes de coordenadas del robot.

URDF: esta se encarga de especificar las propiedades del robot como sus dimensiones número de articulaciones, parámetros etc.

Sistema de visualización: rqt graph este se encuentra y se encarga de mostrar un gráfico visual de los procesos que se están ejecutando en ROS y sus conexiones.

