

## Задание

Запустить Navigation Stack, используя TurtleSim Navigation. Объяснить, какие ноды запускаются и что они делают

## Примечание

Краткую инструкцию можно найти здесь

<http://www.sauravag.com/2016/10/how-to-setup-turtlebot-simulator-in-ros-with-gazebo/>

Описание всех пакетов, входящих в navigation stack, можно найти здесь

<http://wiki.ros.org/navigation>

From:

<https://se.moevm.info/> - **МОЭВМ Вики** [se.moevm.info]

Permanent link:

<https://se.moevm.info/doku.php/courses:ros:lab4>

Last update:

