

Práctico 3.a - ROS2.

1. Instalar ROS2 en su PC
 - Se recomienda instalar la versión *Jazzy* en Ubuntu 24.04 (puede ser usando WSL en Windows):
<https://docs.ros.org/en/jazzy/Installation/Ubuntu-Install-Debs.html>
 - La versión a instalar es la Desktop (p.ej., *ros-jazzy-desktop*)
2. Se propone realizar los siguientes tutoriales oficiales de ROS2:
 - Toda la categoría *Beginner: CLI tools*:
<https://docs.ros.org/en/jazzy/Tutorials/Beginner-CLI-Tools.html>
 - La categoría *Beginner: Client Libraries*:
<https://docs.ros.org/en/jazzy/Tutorials/Beginner-Client-Libraries.html>
 - Seguir los tutoriales hasta el “*Writing a simple publisher and subscriber (Python)*”, inclusive