



O que aprendemos?

Nesta aula, aprendemos:

- A versão Kinetic do ROS utilizada no curso exige Ubuntu 16.04
- A [documentação \(http://wiki.ros.org/kinetic/Installation/Ubuntu\)](http://wiki.ros.org/kinetic/Installation/Ubuntu) possui as infos de instalação
- Usando Kinetic podemos rodar Gazebo rodar localmente
- O comando `roslaunch` inicia uma aplicação -O ROS já vem com vários exemplos de robôs incluindo `turtlebot3`