

librería robot delta

Capuchino González Jonathan Alejandro



8 de abril de 2019

UPZMG

Cinemática de robots 8B

# mir\_robot (kinetic)

utilizare esta librería para la navegación para poder tener las posiciones del robot delta en su espacio por lo cual esto ayudara a tener los ejes de posición junto alos sensores para tener la movilidad esacta en el espacio establecido en el programa.

# mobility\_base (kinetic)}

# en esta librería es necesaria para la utilización de dirección en la base e errores para poder corregirlos tener sus límites y corregir los mismo en esta librería, esta librería hace conjunto con la anterior para poder corregir los de sobre error y poder interpretar los errores y dar un mensaje.

# laser\_pipeline (kinetic)

# en esta librería será muy necesaria poder dar un reporte de los datos en el robot delta , sobre los errores , dar reportes sobre los mismo en lo que se quiera especificar los reportes