

UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

Actividad: Practica 3
Materia: Cinemática de Robots
Alumnos: Alfredo Rizo Martinez
Maestro: Carlos Enrique Moran Garabito

Practica 3

Fuente: https://github.com/ROBOTIS-GIT/open_manipulator.git

Descripción: Meta-paquete utilizado para el control cinemático del brazo robótico.

Paquetes:

-) open_manipulator_control_gui
-) open_manipulator_controller
-) open_manipulator_description
-) open_manipulator_libs
-) open_manipulator_moveit
-) open_manipulator_teleop

Meta-paquete 2: roserial (kinetic)

Fuente: <https://github.com/ros-drivers/roserial.git>

Descripción: Meta-paquete utilizado para la comunicación vía serial entre el núcleo de ros y el sistema operativo del sistema.

Paquetes:

-) roserial_client
-) roserial_msgs
-) roserial_python
-) roserial_mbed

Meta-paquete 3: universal_robot (kinetic)

Fuente: https://github.com/ros-industrial/universal_robot.git

Descripción: Meta-paquete utilizado para la implementación de la cinemática directa del brazo con los parámetros Denavit-Hartenberg, con drivers y otras utilidades.

Paquetes:

-) universal_robots

Paquete 1: rviz (kinetic)

Fuente: <https://github.com/ros-visualization/rviz.git>

Descripción: Herramienta de visualización 3D para ROS. También cuenta con el manejo de las coordenadas desde la simulación del brazo robótico, esta en caso de usar una computadora en ves de la Raspberry pi.

Paquete: catkin (kinetic)

Fuente: <https://github.com/ros/catkin.git>

Descripción: Sistema de bajo nivel de macros e infraestructura para ROS.