**TEMA: practica 3**

**ALUMNO: DAVID RAMOS SANCHEZ**

**CARRERA: INGENIERIA MECATRONICA**

**GRADO Y GRUPO: 8 “A”**

**MATERIA: CINEMATICA DE ROBOTS**

**DOCENTE: ING. CARLOS ENRIQUE MORAN GARABITO**

***Practica 3:***

Para el desarrollo de simulaciones prácticas y proyectos es necesario implementar algunas de las librerías que ros tiene, para hacer más eficiente el trabajo de programación y desarrollo.

Algunas librerías que podemos utilizar para la realización del brazo con esta medida son las siguientes, librerías comunes que son prácticamente las más esenciales para el funcionamiento, también librerías para acceder a los comandos de movimiento del robot, o también para acceder a nuestro robot, estas anteriores serán las utilizadas para el funcionamiento del brazo, dado que cuentan con configuraciones con las cuales algunas aplicaciones del robot se realizan, otra más son las librerías que permiten librarnos de un complejo material de programación y las utilizamos para simular distintos acciones con el brazo robot con lo que le facilita la programación u otro tipo de hardware a continuación se enlistaran las librerías.

* 3d visualitation
* Logging and vizalization sensor data
* Live ploting: rqt\_plot
* System visualitation:rqt