



PRACTICA #3

CINEMATICA DE ROBOTS



ALUMNO: VAZQUEZ FLAVIO ANTONIO
MAESTRO: CARLOS ENRIQUE MORAN GARABITO

LIBRERÍA:

Robot_state_publisher: Este paquete le permite publicar el estado de un robot para [tf](#) . Una vez que el estado se publica, está disponible para todos los componentes del sistema que también usan tf . El paquete toma los ángulos de unión del robot como entrada y publica las poses 3D de los enlaces del robot, utilizando un modelo de árbol cinemático del robot. El paquete se puede utilizar como biblioteca y como nodo ROS. Este paquete ha sido bien probado y el código es estable. No se planean cambios importantes en el futuro cercano.

Ros_base (actionlib): ActionLib proporciona una interfaz estandarizada para interactuar con tareas previas. Los ejemplos de esto incluyen mover la base a una ubicación de destino, realizar un escaneo láser y devolver la nube de puntos resultante, detectar el asa de una puerta, etc.

Common_msgs: common_msgs contiene mensajes que son ampliamente utilizados por otros paquetes ROS. Estos incluyen mensajes para acciones ([actionlib_msgs](#)), diagnósticos ([diagnostic_msgs](#)), primitivas geométricas ([geometry_msgs](#)), navegación de robots ([nav_msgs](#)) y sensores comunes ([sensor_msgs](#)), como buscadores láser de rango, cámaras, nubes de puntos.