

# PRACTICA 3: PAQUETERÍA DE ROS

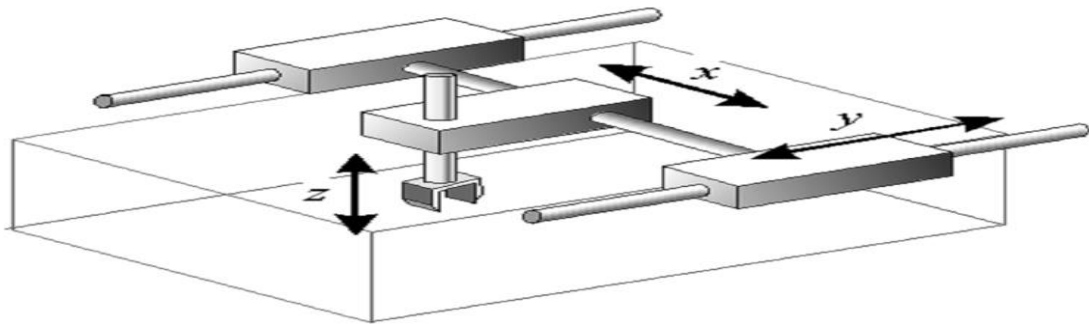
Nombres: Curiel Sánchez Héctor David, Fernández Gaeta Uriel,  
García Camacho Jesús Alberto, Gómez Medina Jesús Carlos &  
Salcedo González Alondra.

Ing. Mecatrónica.  
8°B T/M.  
Materia: Cinemática  
de Robots.  
Maestro: Carlos  
Enrique Morán  
Garabito.

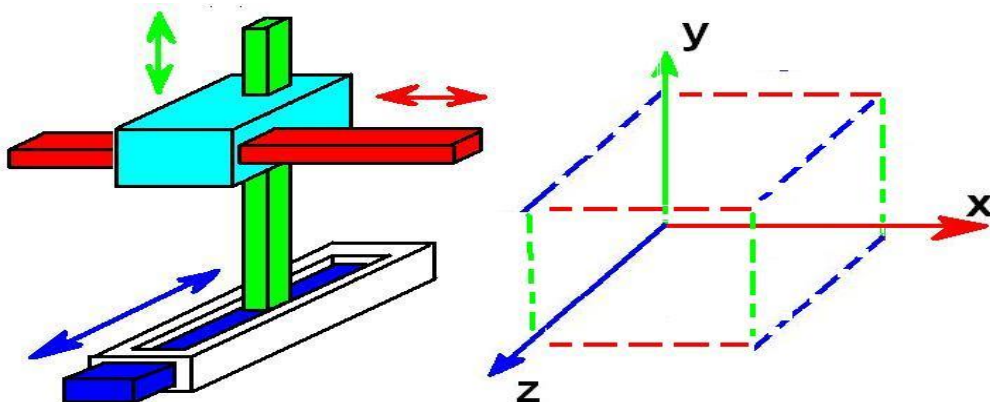
→ ACC\_Finder: Es para la configuración de las herramientas pequeñas del cartesiano. Se utiliza en la navegación y manipulación de éstas.



→ Cartesian\_MSGS: Contiene las coordenadas (x, y, z), este nos sirve para el robot cartesiano. Es cambiar variables para controlar los movimientos.



→ Controladores de posición: Controlar de manera simultánea los grados de movimientos de la pieza.



Hector David Curiel Sanchez 08/09/2019  
Práctica 3: Paquete de ROS

Controladores de posición

Acc-Finder  
Cartesian-magis

Controlador de posición. Controlador de manera simultánea  
los grados de movimientos de la  
pieza

Acc-Finder: Es para la configuración de las herramientas  
pequeñas del cartesiano se utiliza en la  
navegación y manipulación de estos.

Cartesian-magis: Contiene las coordenadas  $(X, Y, Z)$ , este  
nos sirve para el robot cartesiano.  
Es cambiar variables para controlar los  
movimientos.