

Robô Omnidirecional para estudar ROS



::ROS

Programação



- #include <AccelStepper.h>
- #include<ros.h>
- #include<math.h>
- #include <geometry_msgs/Twist.h>

Considerações Finais

MetaBee educação, inovação e robótica

- Próximos vídeos
- Parcerias





MetaBee

educação, inovação e robótica