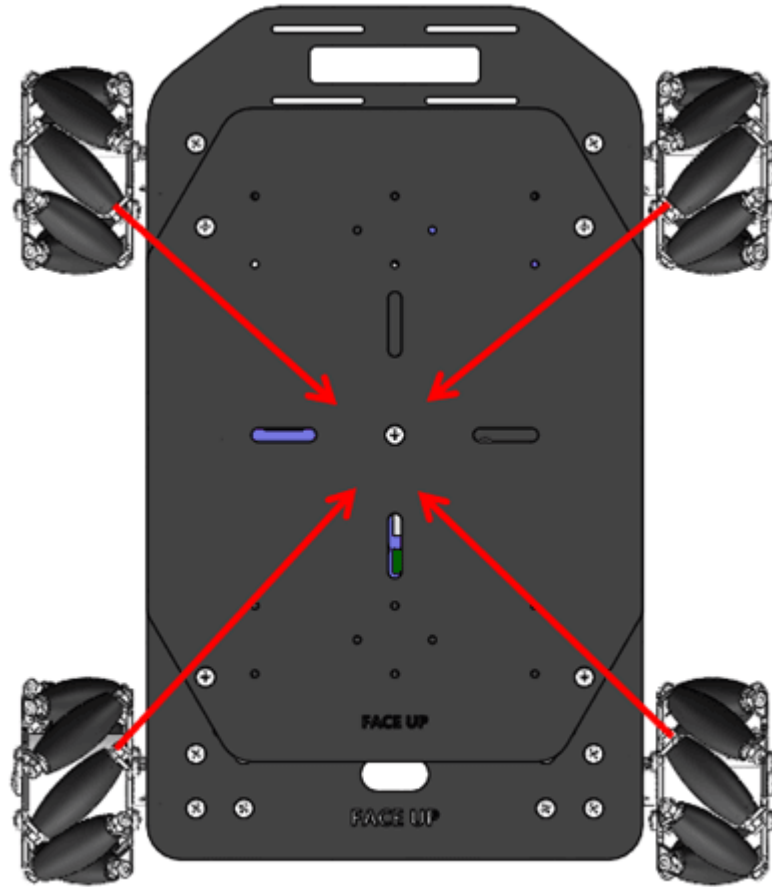




MetaBee

educação, inovação e robótica

Robô Omnidirecional para estudar ROS



Installation of the Wheels

$$\begin{bmatrix} \omega_{fl} \\ \omega_{fr} \\ \omega_{rl} \\ \omega_{rr} \end{bmatrix} = \frac{1}{r} \begin{bmatrix} 1 & -1 & -(l_x + l_y) \\ 1 & 1 & (l_x + l_y) \\ 1 & 1 & -(l_x + l_y) \\ 1 & -1 & (l_x + l_y) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_x \\ v_y \\ \omega_z \end{bmatrix}$$



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

```
velocidade_fe = (linear_x - linear_y - angular_z * GEOMETRIA_RODAS);  
velocidade_fd = (linear_x + linear_y + angular_z * GEOMETRIA_RODAS);  
velocidade_te = (linear_x + linear_y - angular_z * GEOMETRIA_RODAS);  
velocidade_td = (linear_x - linear_y + angular_z * GEOMETRIA_RODAS);
```

- Próximos vídeos
- Parcerias





MetaBee

educação, inovação e robótica