

PRACTICA 3: PAQUETERÍA DE ROS

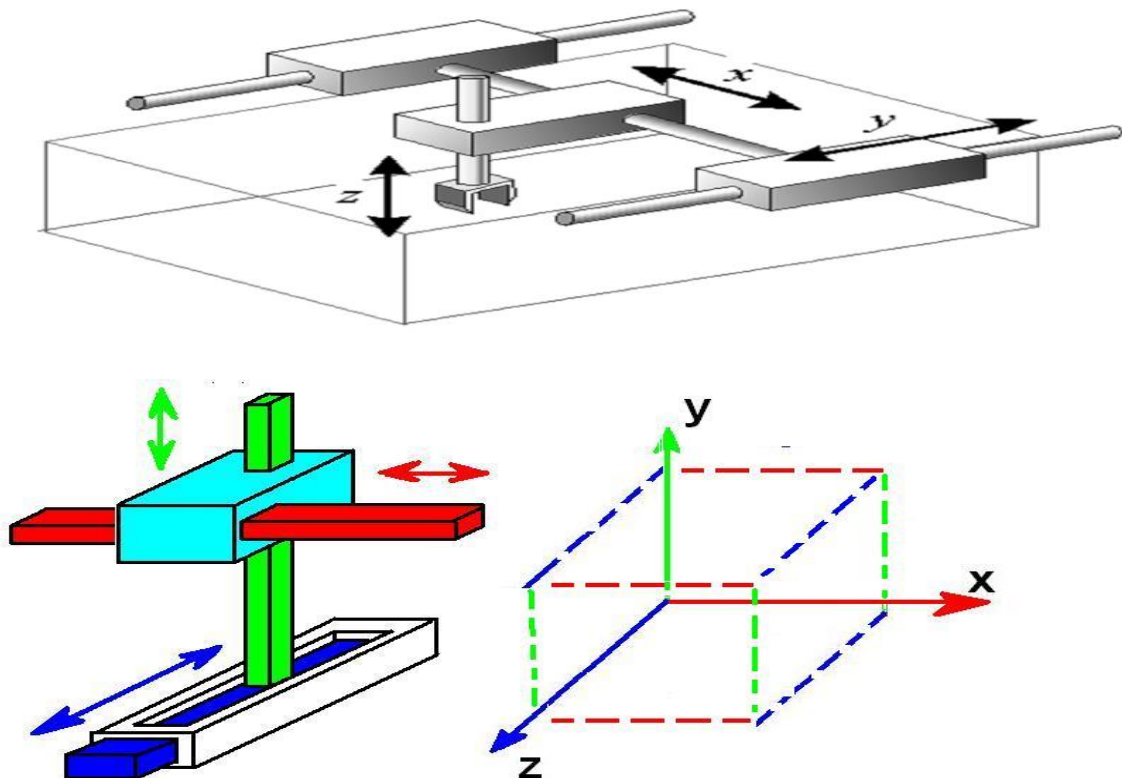
Nombres: Curiel Sánchez Héctor David, Fernández Gaeta Uriel,
García Camacho Jesús Alberto, Gómez Medina Jesús Carlos &
Salcedo González Alondra.

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.



08/09/19

Jesús Alberto García Camacho

→ Controladores De Posición - Título

→ ACC-Finder

→ Cartesian=msg

1- Controlar de manera simultanea los grados de movimientos de la pieza.

2- Es para la configuración de las herramientas pequeñas de cartesianas. Se utiliza en la navegación y manipulación de estas.

3- Contiene las coordenadas (x, y, z) esto nos sirve para el robot cartesiano. Es cambiar valores y variables para controlar los movimientos.