**EV\_2**

**\_**

**2**

**\_Movimiento**

**De Un Robot**

**Dinámica y control de robots.**

García Camacho Jesús Alberto

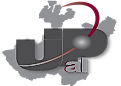
Ingeniería Mecatrónica 9°B

Maestro: Carlos Enrique Morán Garabito.

09

De julio

Del 2019



# Objetivo

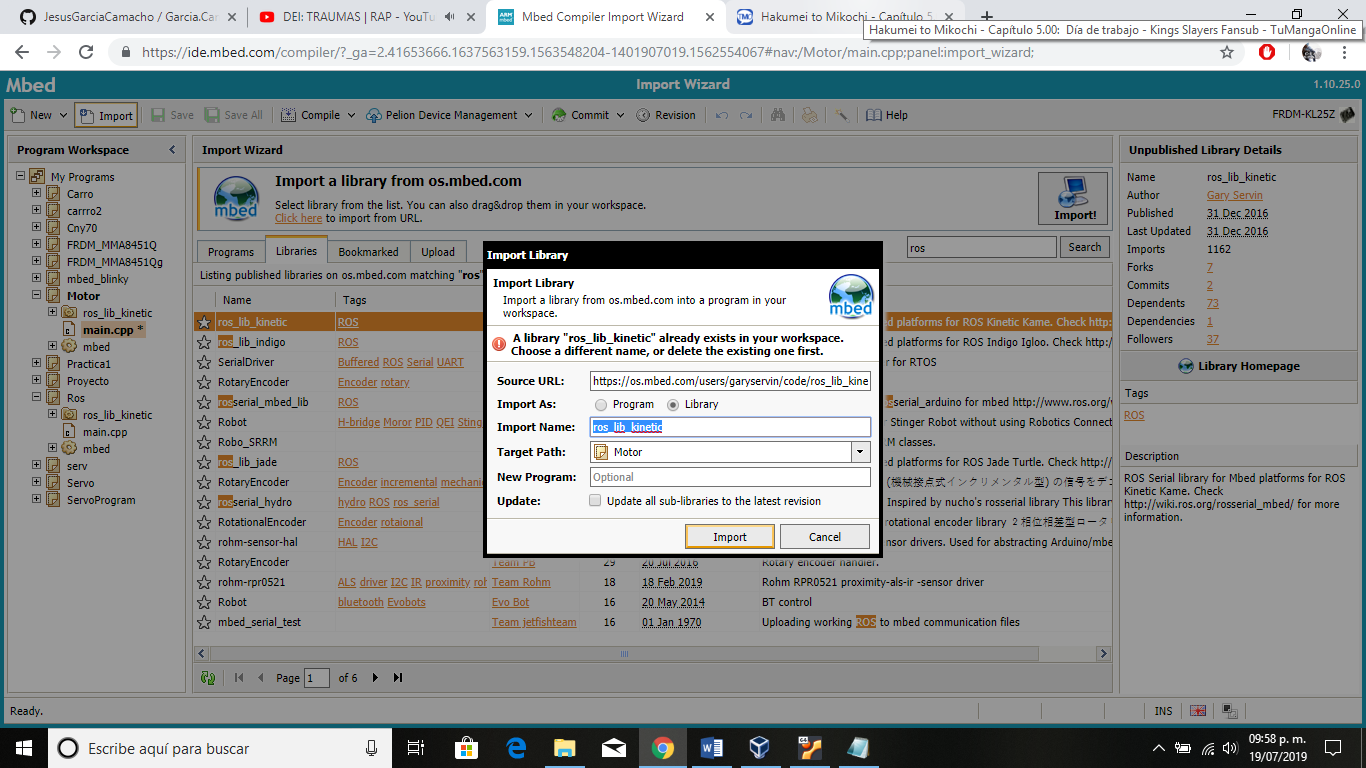
Mover un Motor a Pasos por ángulos mediante un microcontrolador (freescale) usando Ros.

# Materiales

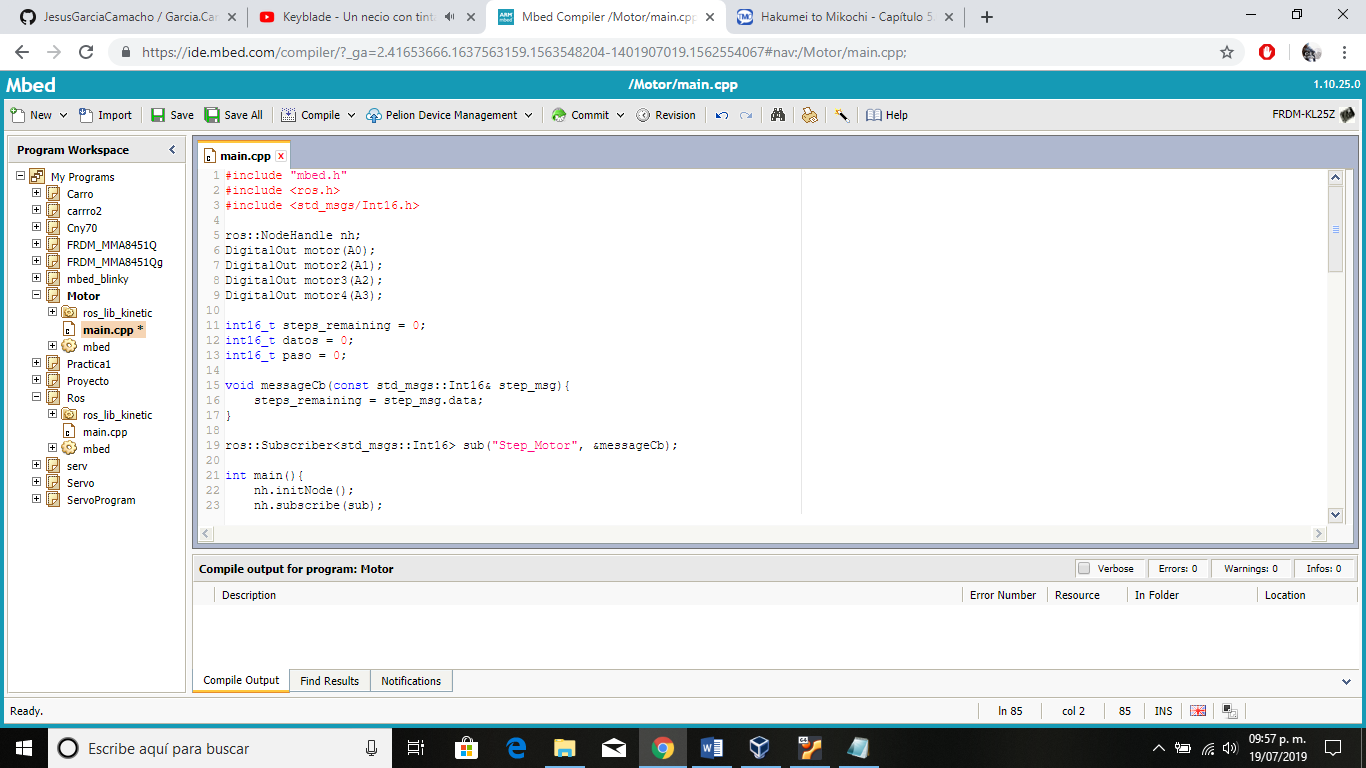
* PC.
* Motor a Pasos
* Freescale kl25z

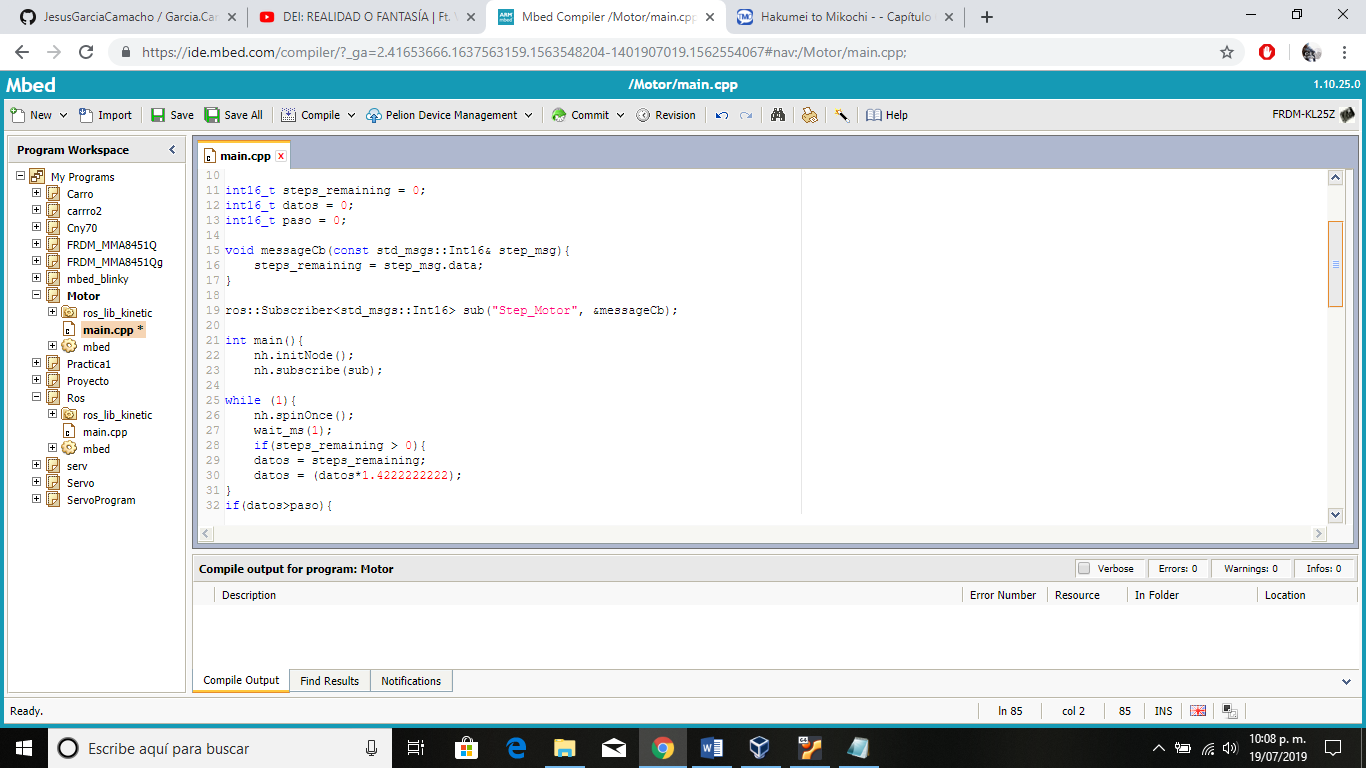
# Procedimiento

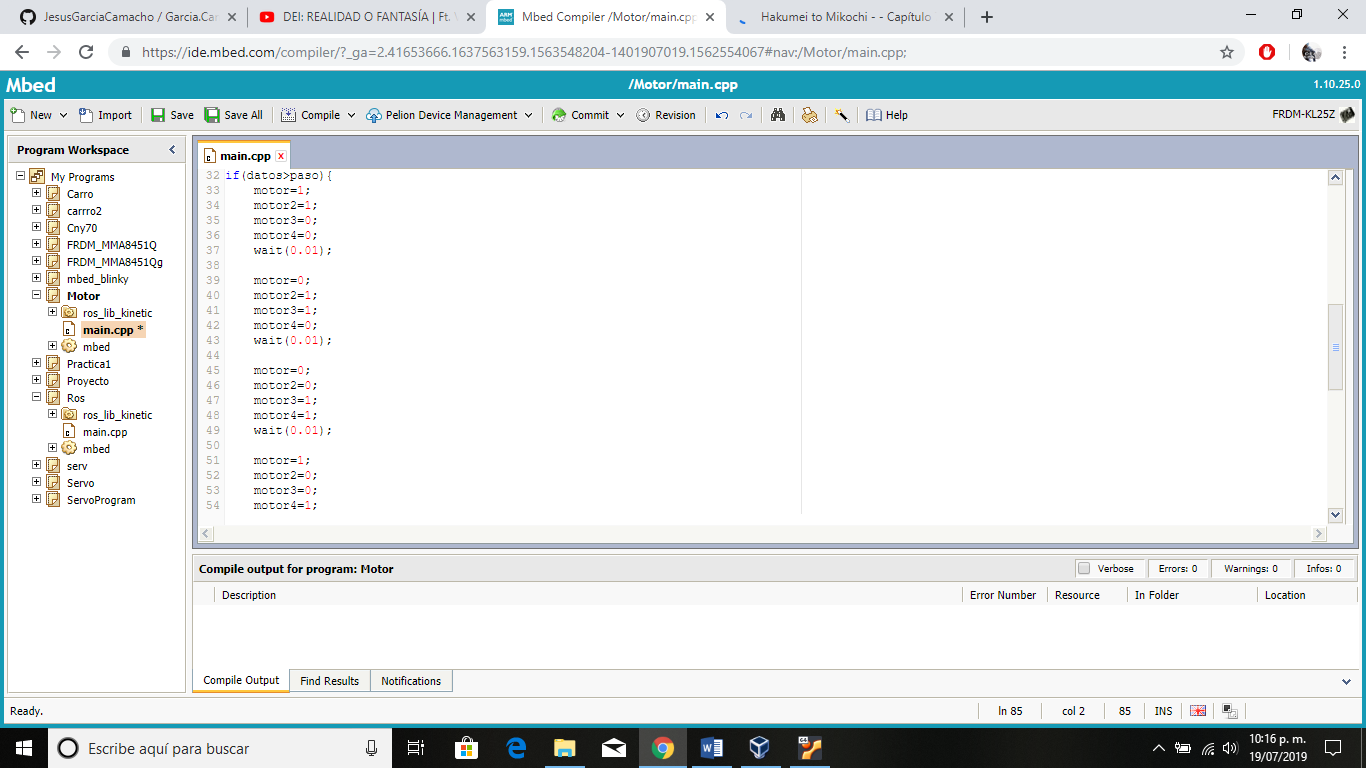
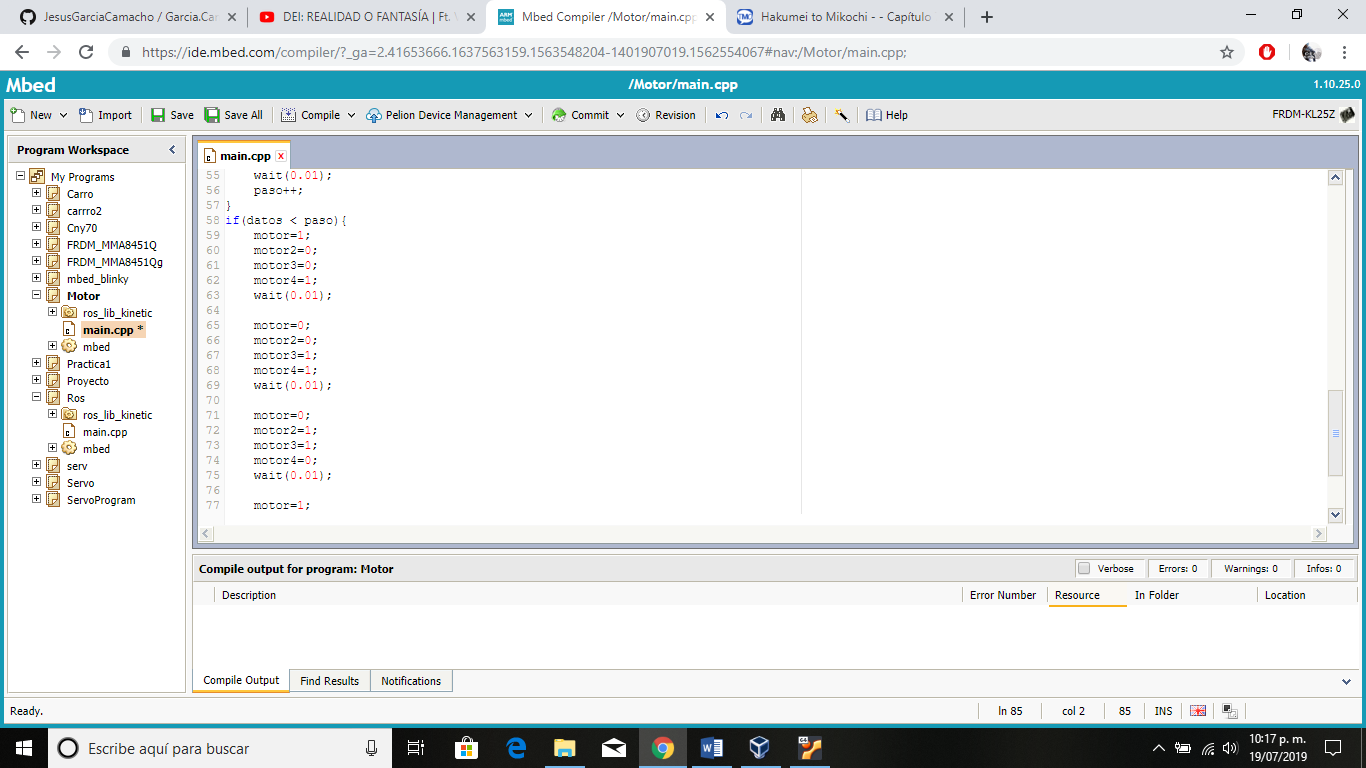
1.- la programación se realizó en mbed para la tarjeta freescale kl25z, para esto se importan las librerías para la comunicación Ros.

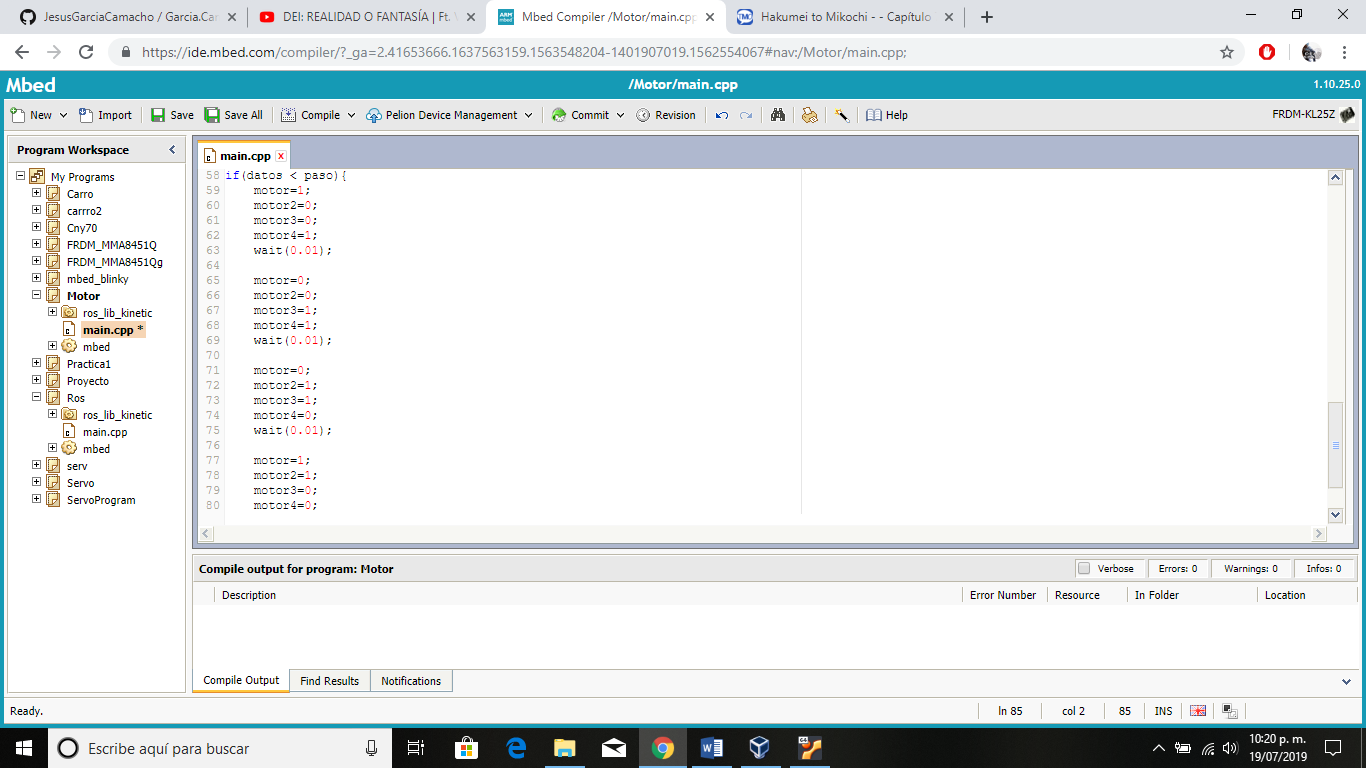


2.- se realiza el código tomando en cuenta el nodo con el que se comunicara en Ros para la ejecución del programa.

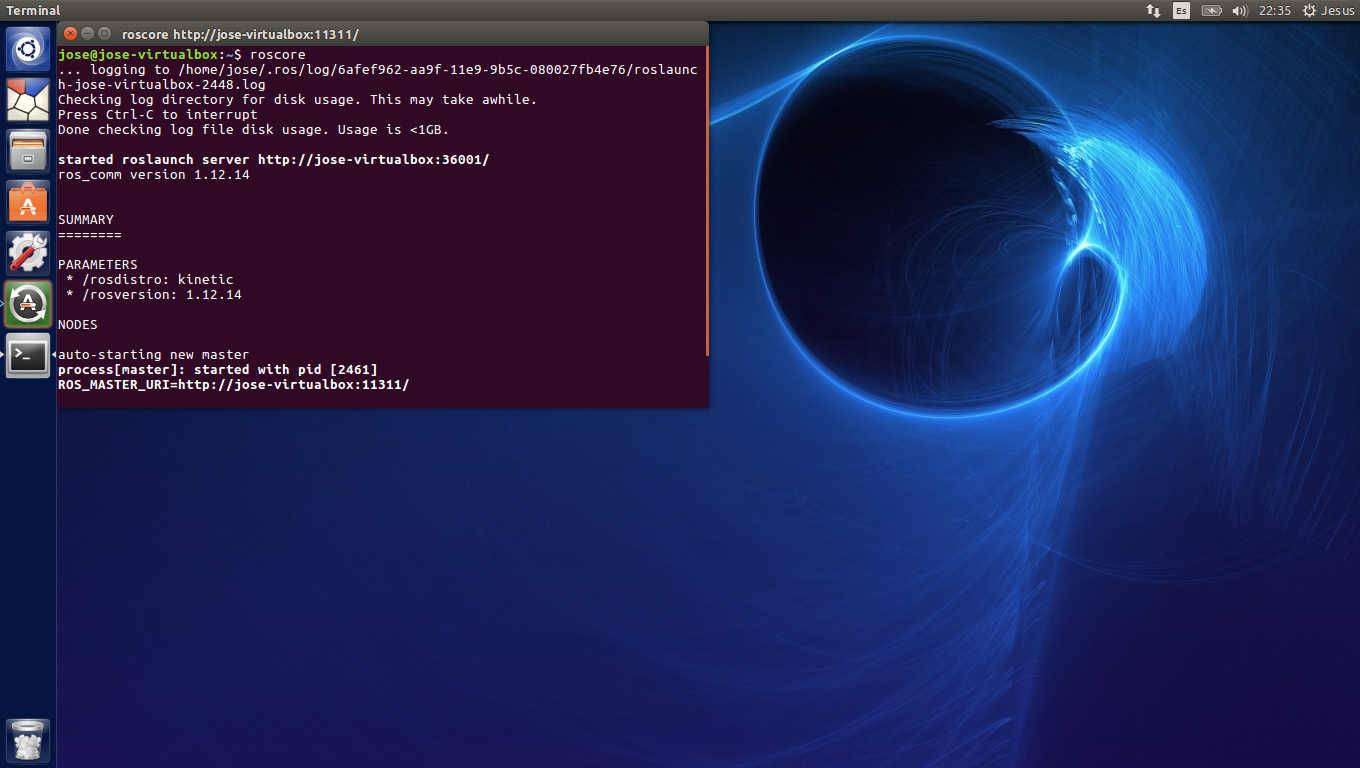




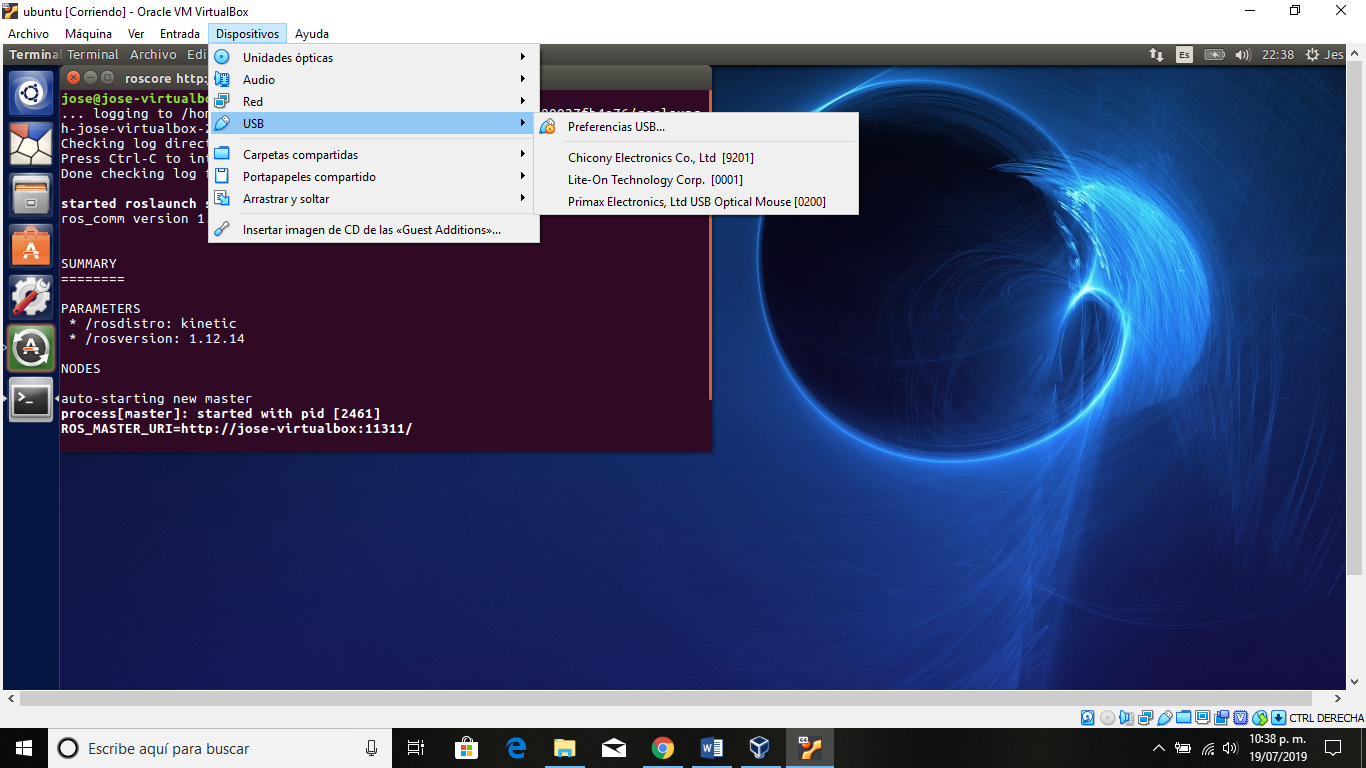




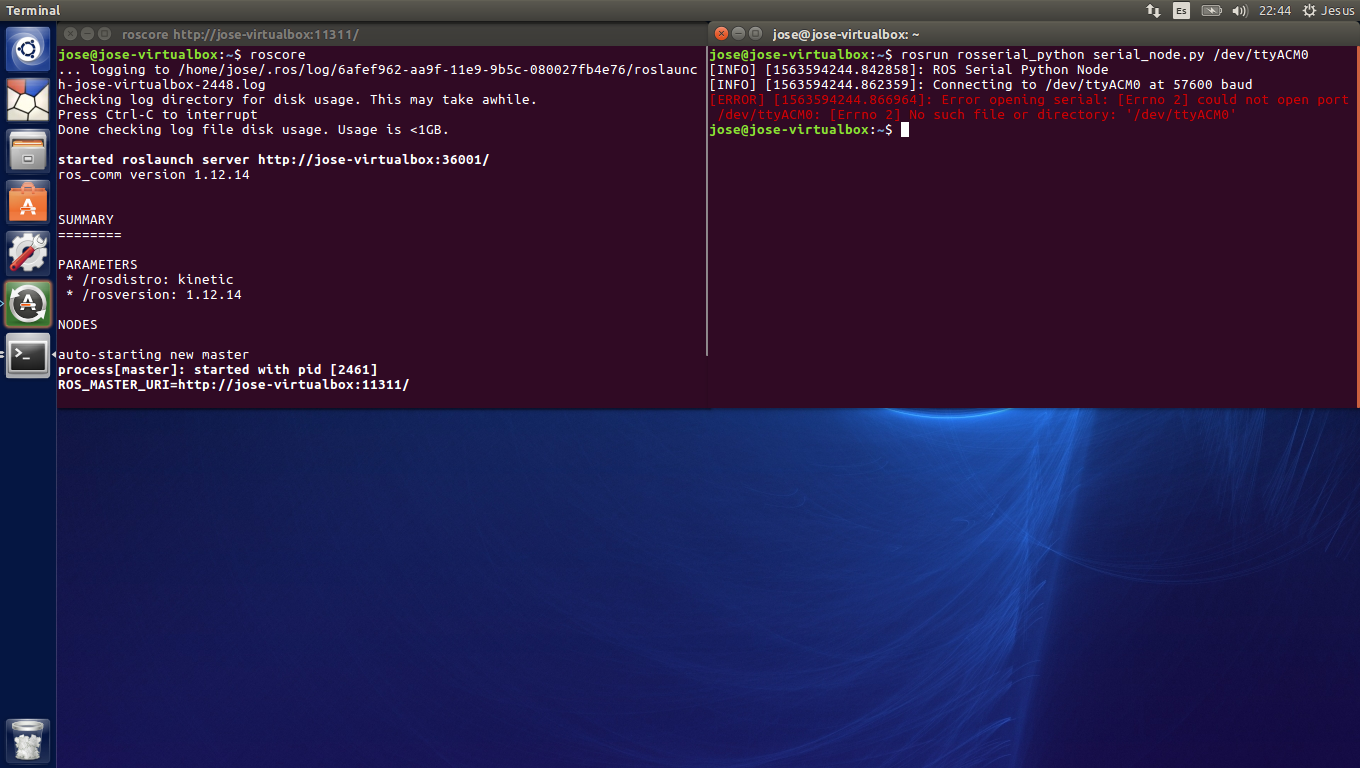
3.- una vez creado el programa se compila y se sube el código a la freescale, después ejecutamos la terminal y activamos Roscore.



4.- Se realiza la conexión de la freescale con máquina virtual.



5.- Después se hizo la comunicación freescale con Ros para iniciar los comando y mover el motor por grados.



6.- una vez hecha la comunicación se manda a llamar al código y ejecutar la cantidad de grados en la que el motor se va a mover.

