

03/
abril/
2019



Paquetes para la programación en ROS

Práctica 3

8°B T/M

ASIGNATURA: CINEMÁTICA DE ROBOTS

PROFESOR: ENRIQUE MORÁN GARABITO

ALUMNOS:

MARCO ANTONIO LOZANO OCHOA

JOSE NAVARRO CERVANTES

JUAN ALBERTO RAMIREZ ARENAS

UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE LA ZONA METROPOLITANA
DE GUADALAJARA | **Ingeniería mecatrónica**

Meta-paquete 1: open_manipulator (kinetic)

Fuente: https://github.com/ROBOTIS-GIT/open_manipulator.git

Descripción: Meta-paquete utilizado para el control cinemático del brazo robótico.

Paquetes:

- open_manipulator_control_gui
- open_manipulator_controller
- open_manipulator_description
- open_manipulator_libs
- open_manipulator_moveit
- open_manipulator_teleop

Meta-paquete 2: roserial (kinetic)

Fuente: <https://github.com/ros-drivers/roserial.git>

Descripción: Meta-paquete utilizado para la comunicación vía serial entre el núcleo de ros y el sistema operativo del sistema.

Paquetes:

- roserial_client
- roserial_msgs
- roserial_python
- roserial_mbed

Meta-paquete 3: universal_robot (kinetic)

Fuente: https://github.com/ros-industrial/universal_robot.git

Descripción: Meta-paquete utilizado para la implementación de la cinemática directa del brazo con los parámetros Denavit-Hartenberg, con drivers y otras utilidades.

Paquetes:

- universal_robots

Paquete 1: rviz (kinetic)

Fuente: <https://github.com/ros-visualization/rviz.git>

Descripción: Herramienta de visualización 3D para ROS. También cuenta con el manejo de las coordenadas desde la simulación del brazo robótico, esta en caso de usar una computadora en ves de la Raspberry pi.

Paquete: catkin (kinetic)

Fuente: <https://github.com/ros/catkin.git>

Descripción: Sistema de bajo nivel de macros e infraestructura para ROS.

TEMA	FECHA
Practica 3 Nasrro Cervantes Jose	8/4/2019
Paquetes de Ros para brazo antropomorfico	
Meta paquete 1 - open manipulator (kinetic)	
Paquetes	
• Open manipulator Centro Gui	• Open manipulator libs
• Open manipulator Controller	• Open manipulator moveit
• Open manipulator description	• Open manipulator teleop
Meta paquete 2: rosserial (kinetic)	
Paquetes	
• rosserial client	• rosserial python
• rosserial rpy	• rosserial mbed
Meta paquete 3: Universal robot (kinetic)	
Paquetes	
• Universal robots	
Paquete 1: RViz (kinetic)	
Paquete 2: CMTn (kinetic)	