





Robot_state_publisher: Este paquete le permite publicar el estado de un robot para <u>tf</u>. Una vez que el estado se publica, está disponible para todos los componentes del sistema que también usan tf. El paquete toma los ángulos de unión del robot como entrada y publica las poses 3D de los enlaces del robot, utilizando un modelo de árbol cinemático del robot. El paquete se puede utilizar como biblioteca y como nodo ROS. Este paquete ha sido bien probado y el código es estable. No se planean cambios importantes en el futuro cercano.

Ros_base (actionlib): ActionLib proporciona una interfaz estandarizada para interactuar con tareas previas. Los ejemplos de esto incluyen mover la base a una ubicación de destino, realizar un escaneo láser y devolver la nube de puntos resultante, detectar el asa de una puerta, etc.

Common_msgs: common_msgs contiene mensajes que son ampliamente utilizados por otros paquetes ROS. Estos incluyen mensajes para acciones (actionlib msgs), diagnósticos (diagnostic msgs), primitivas geométricas (geometry msgs), navegación de robots (nav msgs), y sensores comunes (sensor msgs), como buscadores láser de rango, cámaras, nubes de puntos.

Chay oya de la Cre Leu Harrel 08-Nort 2019 Pruchen # 3. Robert State Publisher. Este paquete le permite publicar el catalo de un robot para IF. Una vez que el estado se publica, esta disponible puera todos los componentes del sio tema que tembien uxun + (. El paquete toma los angulas de unión del robot como entrada y publica las pases 30 de los enlences del robot utilizando un modelo de arbal commetico del robot. El paquete se prede utilizar como labloleca y como nodo ROS. Este paguete hasido ben probudo y el calgo es estable. No se plantean cambien importantes on al lowo cercano. Ros base laction(1) : Action 45 proporciona una interfaz estandariza para interaction con tireas previos. Los ejemplos de esto incluyen me la base a una ubicación de destino, tratzar un escane o laser y devol a hubrate puntos restantes, detectar el asa de una puerta, etc. ommon may si common mays contiene mensages que son ampliamen ction 16), diagnosticos (diagnostios msgs), primitivas geometricas cornety migs), ranguaion de tobots (nat, misgs) y sensotes comunes nsormsys), como biscadores láser de rango, camara, nobe de por