

## Cinemática de Robots

Chagoya de la Cruz Levi Hazael.

Practica #3.

Librerías ROS.

UPZMG.

08.04.2019.

---



## LIBRERÍA:

**Robot\_state\_publisher:** Este paquete le permite publicar el estado de un robot para [tf](#). 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.