

08/  
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](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

**Meta-paquete 3:** universal\_robot (kinetic)

**Fuente:** [https://github.com/ros-industrial/universal\\_robot.git](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

## Evidencia

