

Practica 3

Cinemática de Robots



UPZMG

Avalos Lupercio Jesús Jail

García Barajas Raul Israel

Martínez Jacinto Ricardo

Rubio García Rodrigo

Salguero Hernández Juan Pablo

8º A

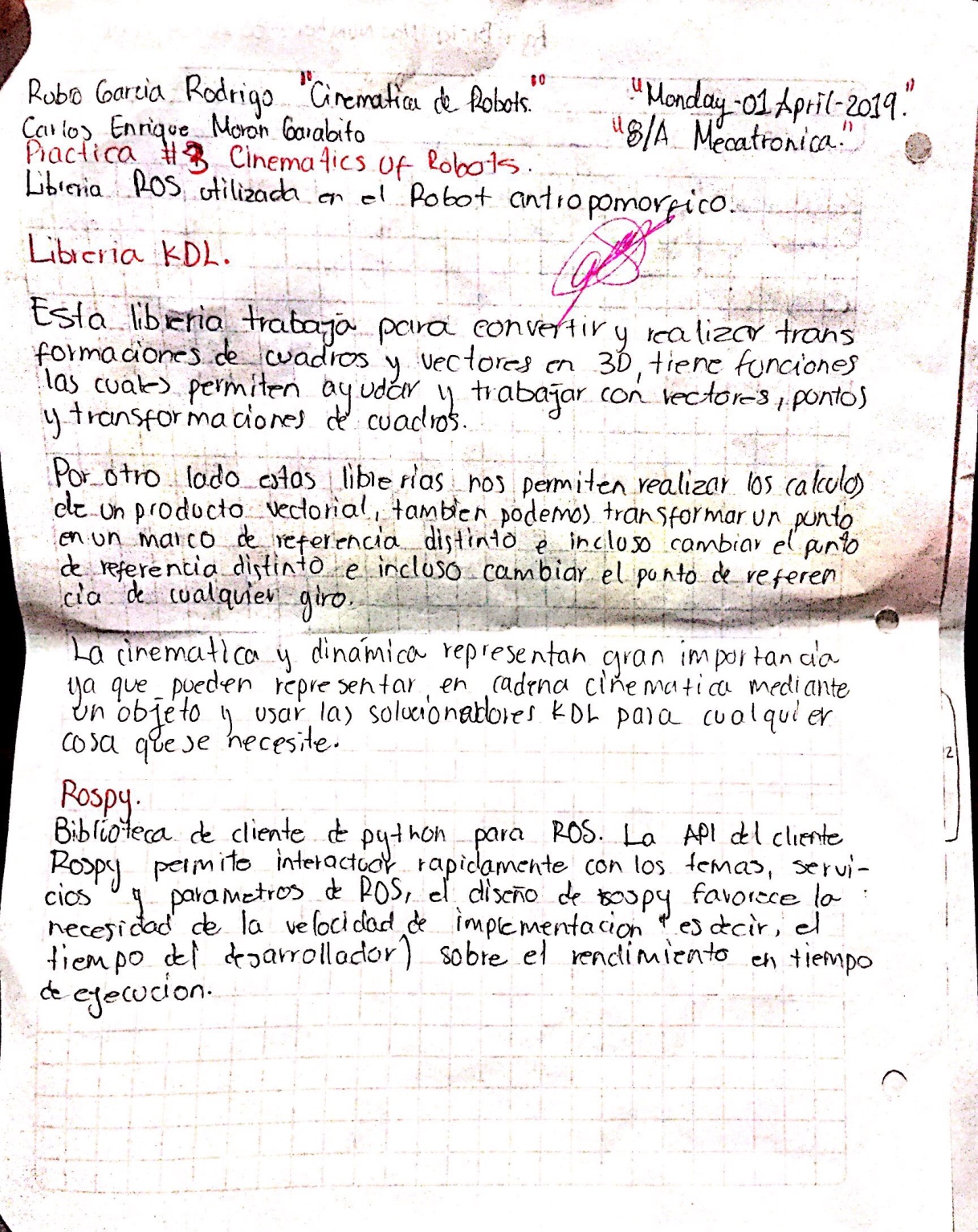
***Librería de ROS utilizada en el robot***

***Librería KDL***

**Esta librería se trabaja para convertir y realizar transformaciones de cuadros y vectores en 3D. Tiene funciones que permiten ayudar para trabajar con vectores, puntos, transformaciones de cuadros, etc.**

**Estas librerías nos permiten realizar los cálculos de un producto vectorial, también para transformar un punto en un marco de referencia diferente o incluso cambiar el punto de referencia diferente o incluso cambiar el punto de referencia de un giro.**

**La cinemática y dinámica representan gran importancia ya que pueden representar una cadena cinemática mediante un objeto y usar los solucionadores KDL para cualquier cosa que se necesite.**

****