

Práctica 3

Implementación de un nodo de ROS en la tarjeta arduino

Laboratorio de Bio-Robótica
Construcción de Robots Móviles

Objetivos

- Familiarizar al alumno con el uso del software de control de versiones `git`.
- Aprender a utilizar el software desarrollado en el Laboratorio de Bio-Robótica para la operación de robots móviles autónomos.

1. Introducción