



# Sistemas Empotrados y de Tiempo Real

#### **MicroROS**

Grado en Ingeniería de Robótica Software

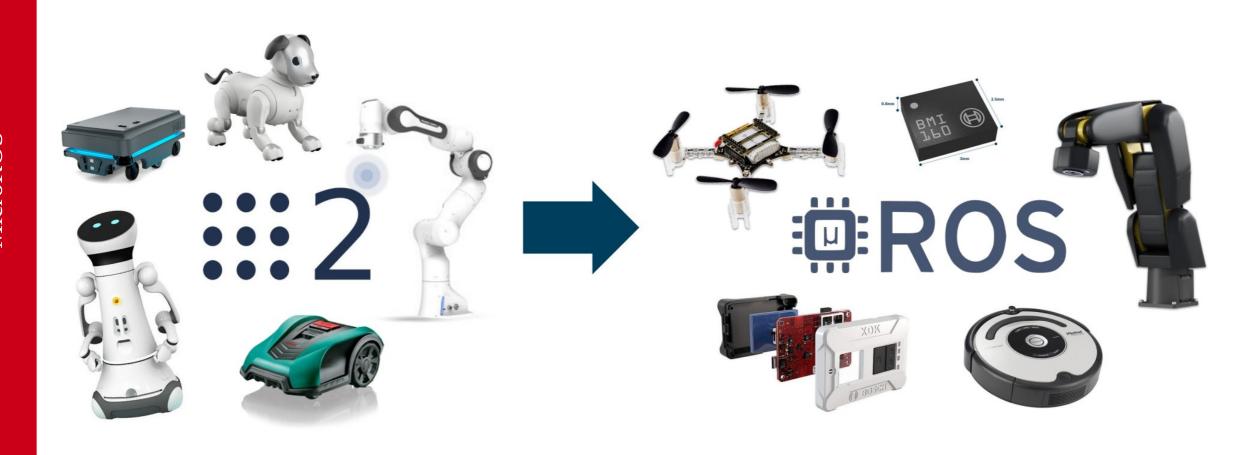
Teoría de la Señal y las Comunicaciones y Sistemas Telemáticos y Computación

Roberto Calvo Palomino roberto.calvo@urjc.es

- ROS y ROS2 están diseñados para funcionar correctamente en entornos con requerimientos computacionales medioaltos.
- La utilización de micro-controladores menos potentes está proliferando en tecnologías IoT.
- Es posible utilizar ROS en estos sistemas menos potentes, gracias a microROS.









- Nace de OFERA: un proyecto de la comisión europea
- Misión: Habilitar el comportamiento colaborativo entre robots con una alta capacidad de rendimiento y microcontroladores con grandes restricciones computacionales.

Colaboradores:







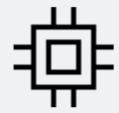






# Objetivos

- Integración sin problemas.
- Facilidad en la portabilidad.
- Asegurar mantenimiento a largo plazo.



Seamless integration of microcontrollers with ROS 2



Facilitate portability of ROS 2 code to microcontrollers



**Ensure long-term** maintenance of micro-ROS stack

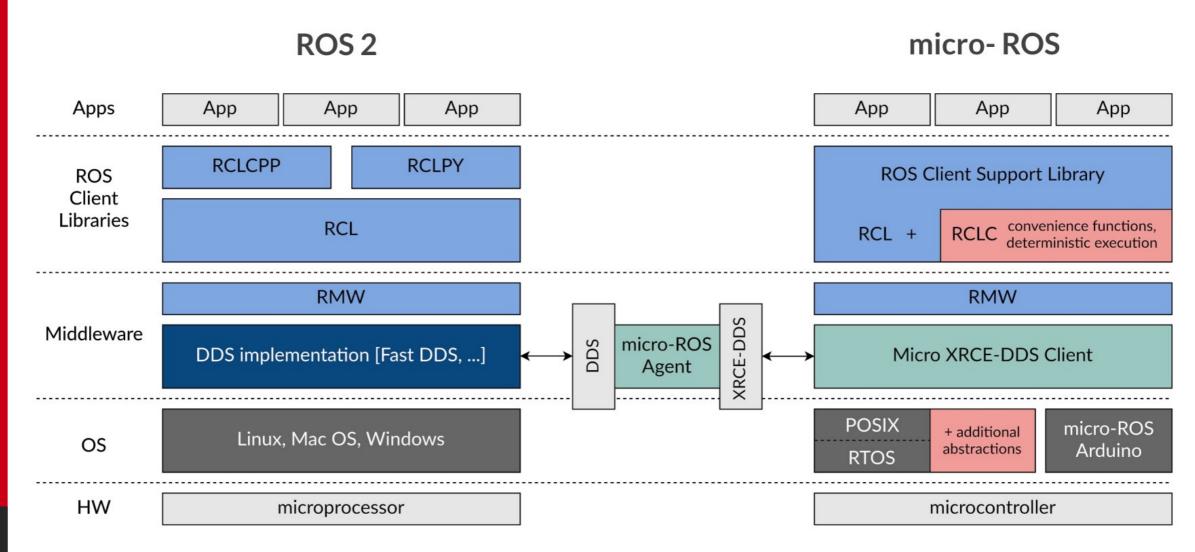


- Compatible con ROS2
- Permite crear nodos ROS2 con todas las funcionalidades.
- Lógica de publicador/suscriptor
- Posibilidad de ejecutar en diferentes RTOS y MCUs
- Permite compilación cruzada
- Uso de QoS
- Focalizado en uso eficiente de memoria
- Software libre

https://github.com/orgs/micro-ROS/









## RTOS soportados

• FreeRTOS



Zephyr



NuttX



Arduino bare-metal





# Hardware Soportado

- Principalmente a micro-controladores de 32 bits.
- Oficialmente soportado: https://micro.ros.org/docs/overview/hardware/

Renesas EK RA6M5 and e2studio





**Espressif ESP32** 



Raspberry Pi Pico RP2040



Crazyflie 2.1 Drone



**ROBOTIS OpenCR 1.0** 



Teensy 3.2









# Bibliografía

- MicroROS
  - https://micro.ros.org/
- MicroROS y FreeRTOS
  - https://www.freertos.org/2020/09/micro-ros-on-freertos.html

OFERA: Proyecto Europeo



https://www.eprosima.com/index.php/products-all/r-d-projects/eu-project-ofera-micro-ros





