



UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

PRÁCTICA 3: PAQUETERÍAS DE ROS.

Maestro: Carlos Enrique Morán Garabito.
Materia: Cinemática de robots.
Nombre: Alondra Salcedo González.
8°B T/M

Ingeniería
Mecatrónica.



Objetivo:

Investigar y determinar paqueterías necesarias para el robot cartesiano.

Desarrollo:

Se investigó en la página oficial de ROS las paqueterías que nos hicieran útil para la programación de nuestro robot.

Después de buscar encontramos 2 paqueterías que nos hiciera útil que es las coordenadas y movimiento de piezas pequeñas.

Conclusión:

Nos dimos cuenta que existen paqueterías complejas y otras de fácil explicación y que ROS también es una comunidad al igual que GitHub de programadores suban su programa en este caso paqueterías con el fin de hacer varios proyectos y prácticas.