Lectura y Monitoreo Inalámbrico de Sensores y Controladores de un Cuadricóptero utilizando ROS

Gabriel Noya Doval¹, Carlos Serrano Barreto¹

Resumen-Resumen hehexD

 ${\it Palabras} \quad {\it Clave} {\longleftarrow} {\bf Cuadric\'optero}, \quad {\bf controladores}, \quad {\bf sensores}, \\ {\bf ROS}$

I. DESCRIPCIÓN DEL PROYECTO

II. DESCRIPCIÓN DEL CUADRICÓPTERO

bla bla bla bla bla

III. PROCEDIMIENTO

¹Grupo de Investigación de Mecatrónica, Universidad Simón Bolívar, Caracas, Venezuela. {13-10982, 13-00000}@usb.ve

A. DIAGRAMA DE BLOQUES

B. PAQUETES A UTILIZAR

IV. CRONOGRAMA DE ACTIVIDADES