# Lectura y Monitoreo Inalmbrico de Sensores y Controladores de un Cuadricptero utilizando ROS

Gabriel Noya Doval<sup>1</sup>, Carlos Serrano Barreto<sup>1</sup>

Resumen-Resumen hehexD

Palabras Clave -- Cuadricptero, controladores, sensores, ROS

## I. DESCRIPCIN DEL PROYECTO

#### II. DESCRIPCIN DEL CUADRICPTERO

bla bla bla bla bla

#### III. PROCEDIMIENTO

<sup>1</sup>Grupo de Investigacin de Mecatrnica, Universidad Simn Bolvar, Caracas, Venezuela. {13-10982, 13-00000}@usb.ve

## A. DIAGRAMA DE BLOQUES

## B. PAQUETES A UTILIZAR

# IV. CRONOGRAMA DE ACTIVIDADES