

Taller ROS y Micro-ROS

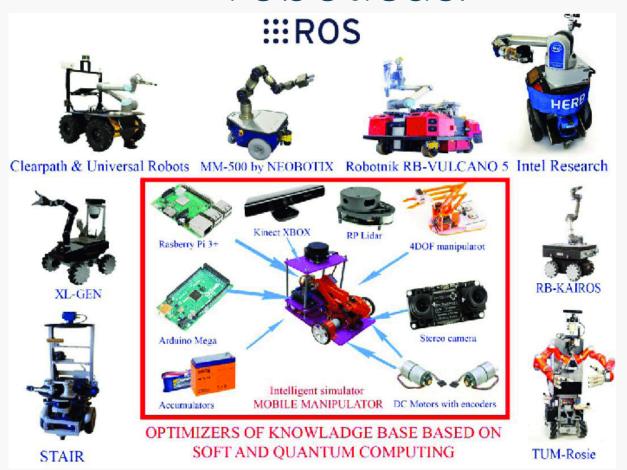


Miguel Angel Gonzalez Henry Borrero Guerrero

¿Qué es ROS?

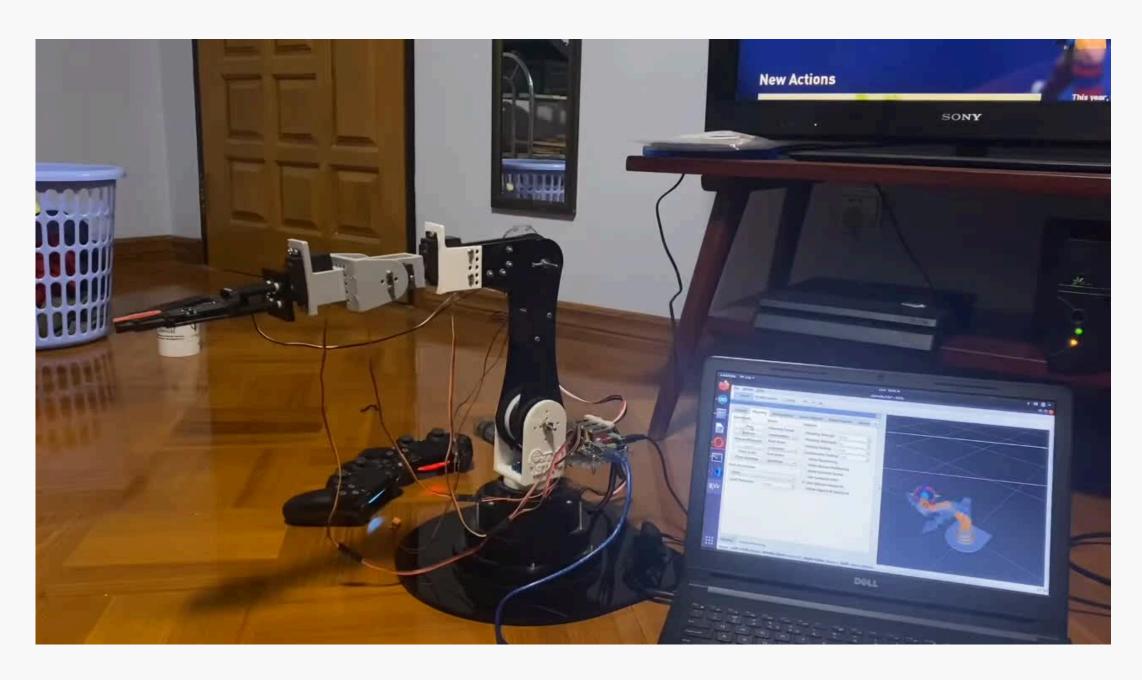


Conjunto de herramientas y bibliotecas de software Open Source que facilita el desarrollo de aplicaciones robóticas.



¿Qué es ROS?



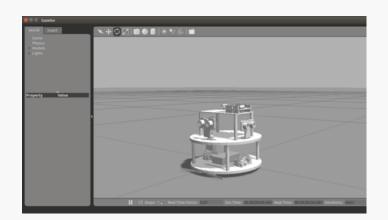


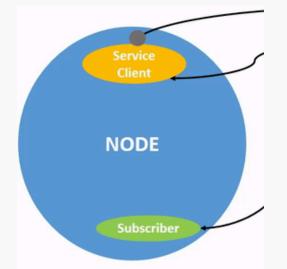
Ventajas de ROS





Lenguajes





Comunidad



Simulación

Desventajas de ROS Robotics & Robotics & Automation Society

Curva de aprendizaje









Publicador-Suscriptor All Robots



- Es un sistema en el cual hay productores de datos (Publicadores) y consumidores de datos (Suscriptores)
- Los publicadores y suscriptores se comunican usando los tópicos
- ROS permite romper las entidades en nodos modulares

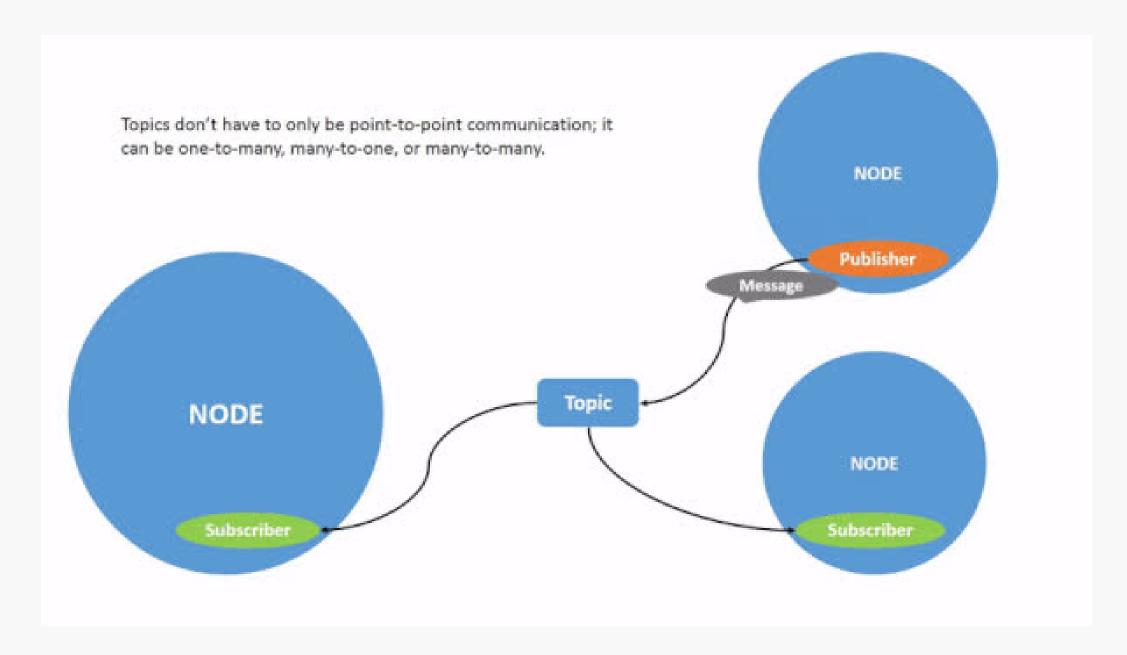
Repositorio Github





Publicador-Suscriptor & Robotics & Robotics & Automation Society





Publicador-Suscriptor & Robotics & Automation Society



```
~/r/src
                                                                                miguel miguel-BOHB-WAX9 ~/ros2_ws/src
→ ros2 pkg create taller_ras --build-type ament_python --dependencies rospy std_msgs
```

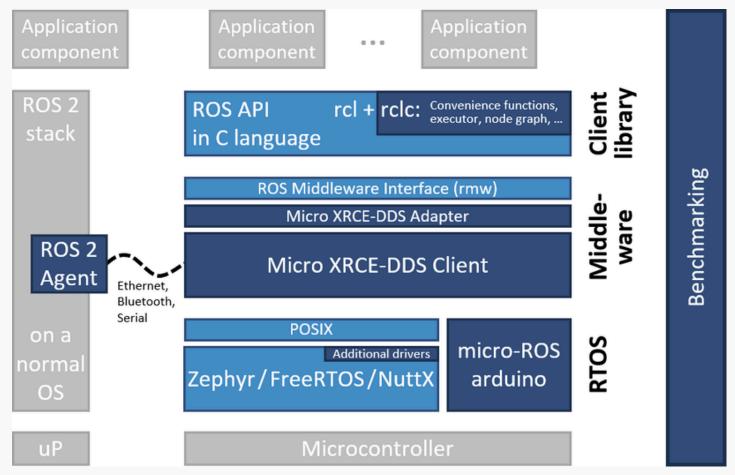
```
publicador.py X 🍦 suscriptor.py 🔓 package.xml
                                                                                                               suscriptor.pv X
                                                                                                                      as >  suscriptor.py > ...
import rclpy
from rclpy.node import Node
       from std_msgs.msg import String
                                                                                                                        from std_msgs.msg import String
       class Publicador(Node):
                                                                                                                        class Suscriptor(Node):
          def __init__(self):
    super().__init__('Publicador')
    self.publisher_ = self.create_publisher(String, 'topico_ras',
                timer period = 0.5
                                                                                                                                      'topico ras'.
                self.timer = self.create_timer(timer_period, self.
                                                                                                                                 self.subscription
                                                                                                                                 self.get_logger().info('Recibi: "%s"' % msg.data)
                msg = String()
msg.data = 'Hola Mundo: %d' % self.i
                self.publisher_.publish(msg)
self.get_logger().info('Publicando: "%s"' % msg.data)
self.i += 1
                                                                                                                            rclpy.init(args=args)
       def main(args=None):
           publicador = Publicador()
                                                                                                                            suscriptor.destroy_node()
rclpy.shutdown()
                                                                                                                       if __name__ == '__main__':
    main()
```

Micro-ROS



Implementación de ROS2 y DDS para microcontroladores que usa rclc





Micro-ROS



Ejemplo publicador suscriptor en ESP32 y Micro-ROS



¿Dudas?



