

# Fundamentos en Robótica

Taller

Tema 4

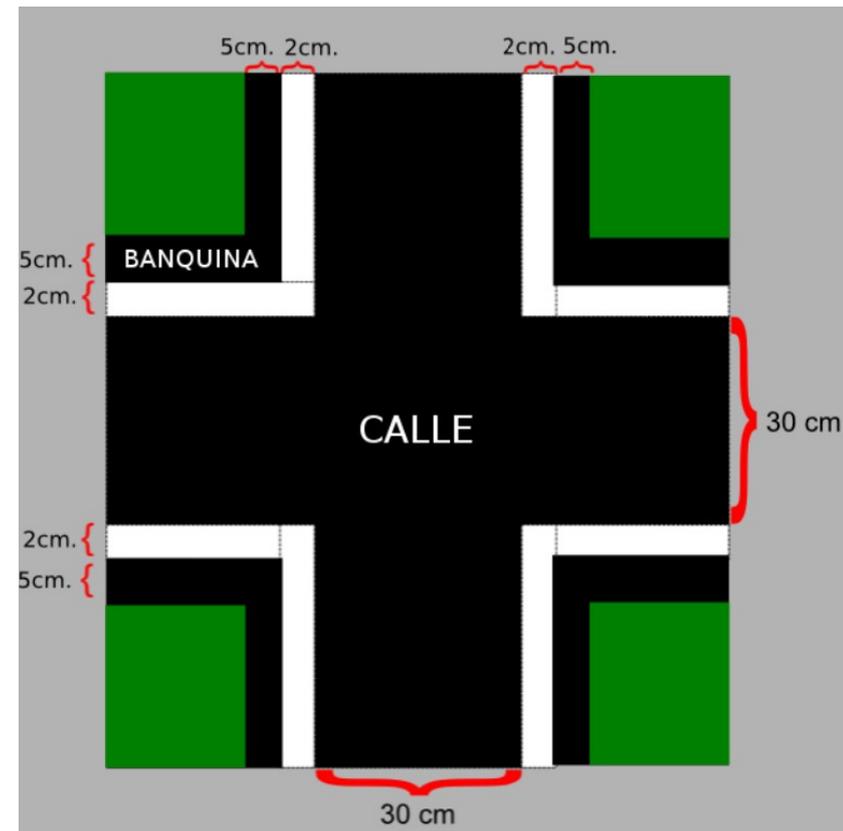
Introducción a ROS

# Temario

- ROS y Arduino
- Paquetes
  - LIDAR
  - Motores

# Paquete ROS serial

- Instalar el entorno de trabajo para usar el paquete `rosserial_arduino`
- Para un seguidor de líneas que sensor usaría?
- Pruebe distintos tipos y cantidades de sensores para atacar el problema.
- Duración: 60 minutos



# Paquetes

- Investigue el soporte en ROS para sensores y actuadores mencionados en el curso.
- Elija uno de ellos y analice en profundidad sus prestaciones. Ejemplos:
  - [Sensor LDS-01](#), y/o
  - [DYNAMIXEL Workbench](#)
- Duración: 50 minutos

Fin.