

Laboratorio 1.1 - Referencias Francesca

En este documento se lista material útil para el desarrollo del robot Francesca.

Componentes de Hardware:

Plataforma

- Butiá2+:
https://www.fing.edu.uy/inco/proyectos/butia/files/docs_butia2/armando_paso_a_paso_a_x12_rev1.pdf
- Baterías:
- Netbook Sirius: ...

Actuadores

- Dynamixel XL430-W250:
 - <https://emanual.robotis.com/docs/en/dxl/x/xl430-w250/>
 - https://emanual.robotis.com/docs/en/software/dynamixel/dynamixel_wizard2/
- Conversor USB-TTL U2D2:
 - <https://emanual.robotis.com/docs/en/parts/interface/u2d2/>
- Conversor USB-TTL U2D2 Power Hub:
 - https://emanual.robotis.com/docs/en/parts/interface/u2d2_power_hub/

Sensores

- Lidar LDS-02:
 - https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/appendix_lds_02/
- Lidar LDS-01:
 - https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/appendix_lds_01/
- Cámara:
 - ...

Software:

- francesca_ws: https://gitlab.fing.edu.uy/jvisca/francesca_ws