

Caso práctico: SLAM 2D con RPi 5, RPLIDAR A1 y TB6612FNG



Explora la navegación 2D SLAM en Raspberry Pi 5 con RPLIDAR A1. Crea un robot que mapea y navega en interiores usando Python y TB6612FNG.

Practical case: 2D SLAM on RPi 5 with RPLIDAR A1 & TB6612FNG

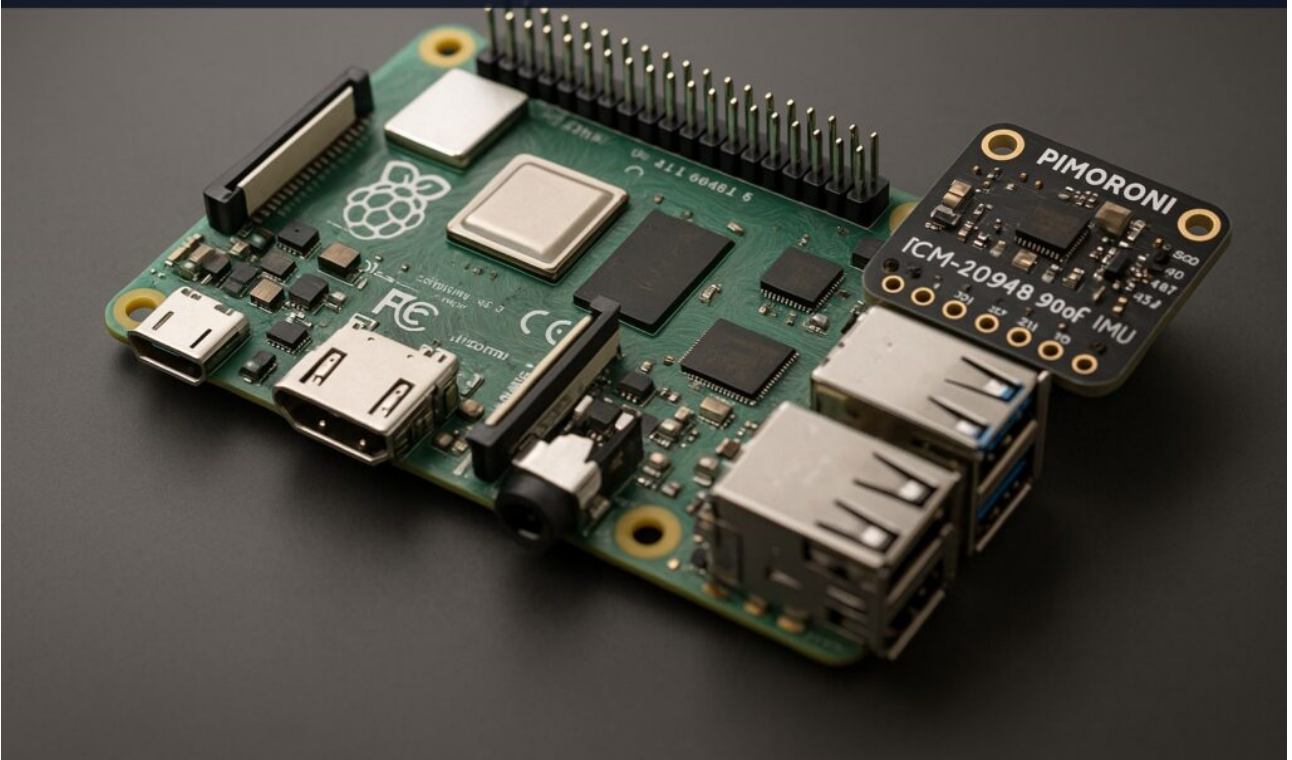
Practical case: 2D SLAM on RPi 5 with RPLIDAR A1 & TB6612FNG



Explore 2D SLAM navigation on Raspberry Pi 5 with RPLIDAR A1. Build a robot that maps and navigates indoors using Python and TB6612FNG.

Caso práctico: Anomalías de vibración IMU en Raspberry Pi 4

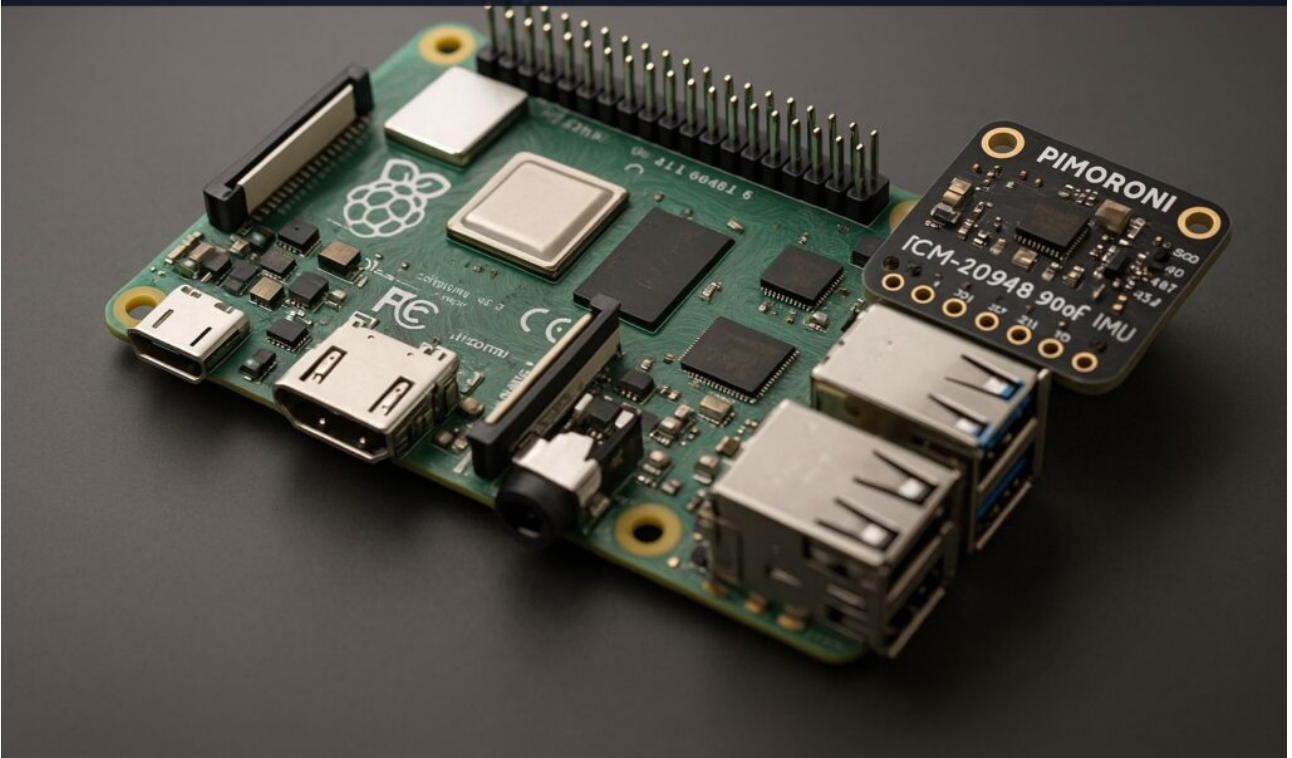
Caso práctico: Anomalías de vibración IMU en Raspberry Pi 4



Crea un detector de anomalías de vibración en tiempo real con Raspberry Pi 4 y Pimoroni ICM-20948 IMU. Aprende a recopilar datos y detectar anomalías.

Practical case: IMU vibration issues on Raspberry Pi 4

Practical case: IMU vibration issues on Raspberry Pi 4



Build a real-time vibration anomaly detector with Raspberry Pi 4 and Pimoroni ICM-20948 IMU. Learn to collect data, train models, and detect anomalies.

Practical case: MJPEG on Raspberry Pi Zero W CSI camera

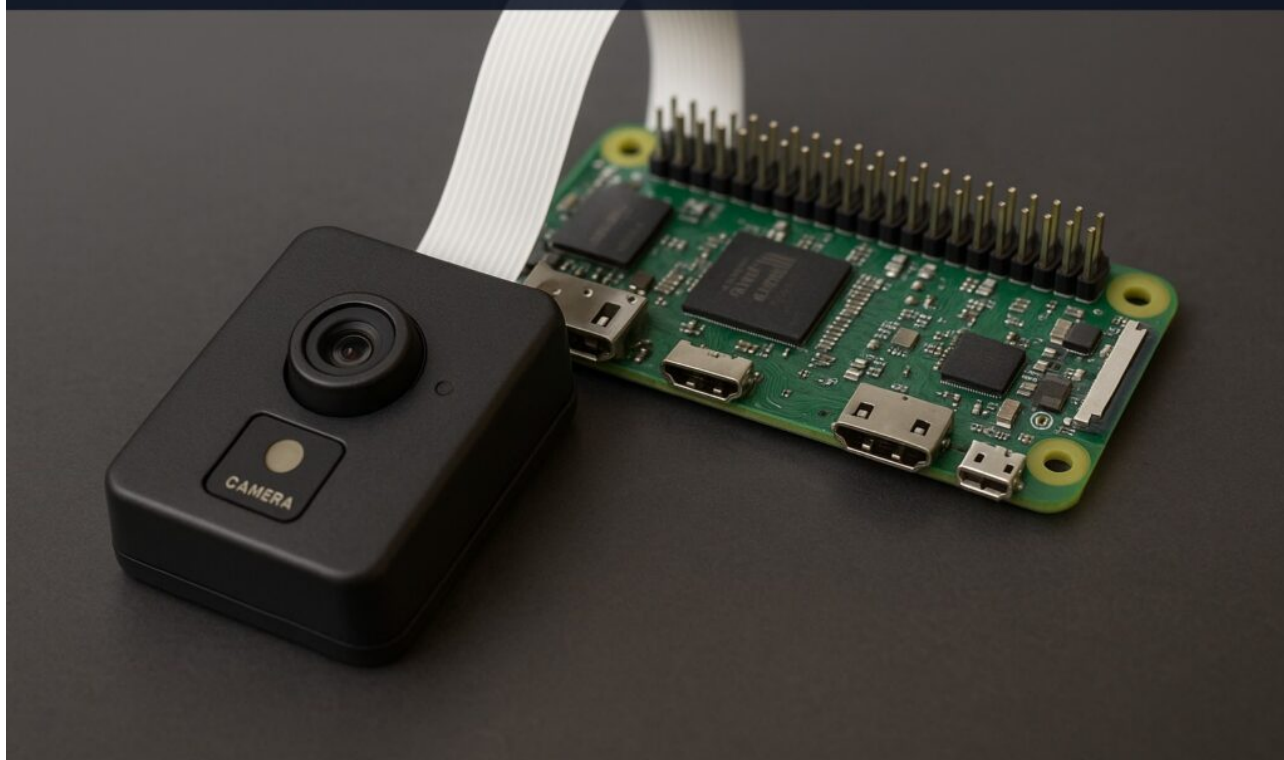
Practical case: MJPEG on Raspberry Pi Zero W CSI camera



Learn to create a low-latency MJPEG web server streaming real-time video from a Raspberry Pi Zero W with Camera Module v2. Perfect for advanced users!

Caso práctico: MJPEG con cámara CSI en Raspberry Pi Zero W

Caso práctico: MJPEG con cámara CSI en Raspberry Pi Zero W



Aprende a crear un servidor web MJPEG de baja latencia transmitiendo video en tiempo real desde una Raspberry Pi Zero W con Camera Module v2.