

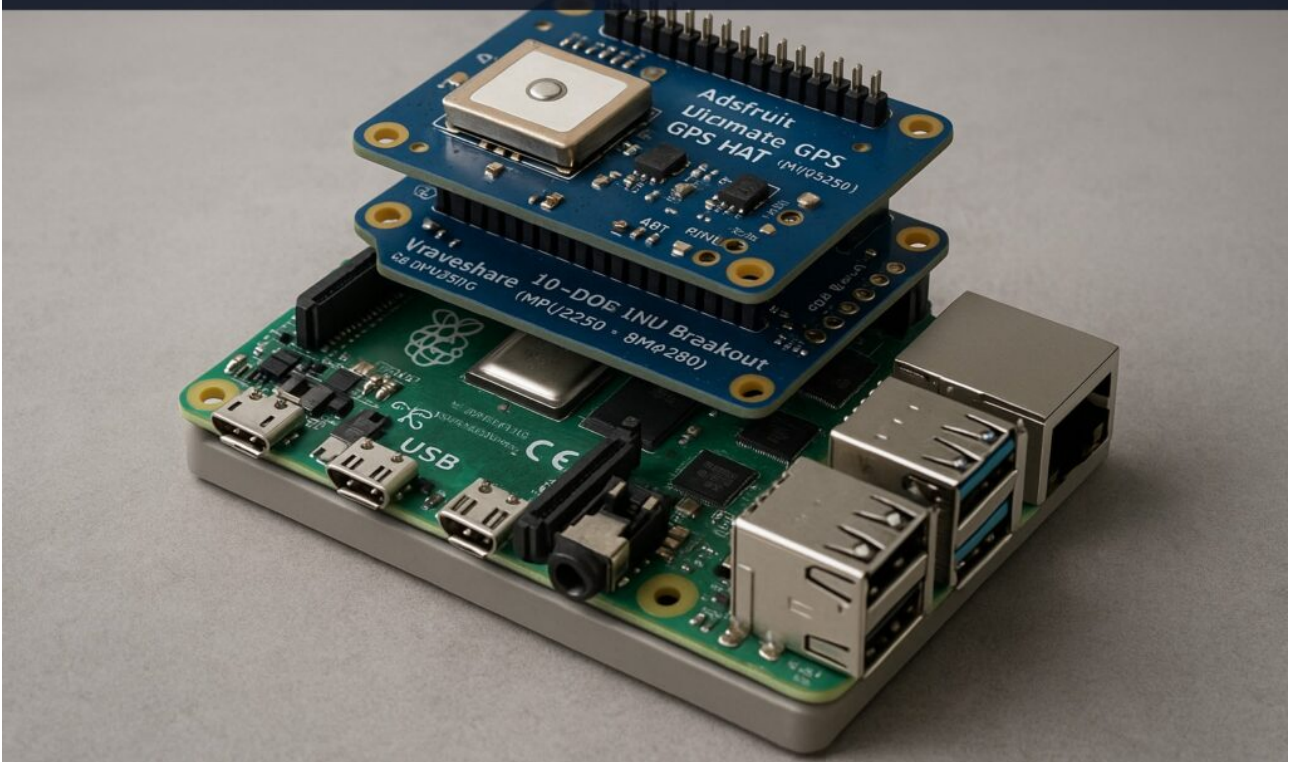
Caso práctico: UGV Beast ROS2 con cámara en Raspberry Pi 4



Construye un robot patrullero ROS 2 con Raspberry Pi 4 y Camera Module 3, transmitiendo video 720p para monitoreo y seguridad.

Caso práctico: Waypoints GPS en UGV Beast (ROS 2)

Caso práctico: Waypoints GPS en UGV Beast (ROS 2)



Construye un stack ROS 2 Humble en Raspberry Pi 4 Model B para navegación GPS, fusionando GPS, IMU y odometría para UGV autónomos.

Caso práctico: teleoperación UGV Beast (ROS 2) con joystick

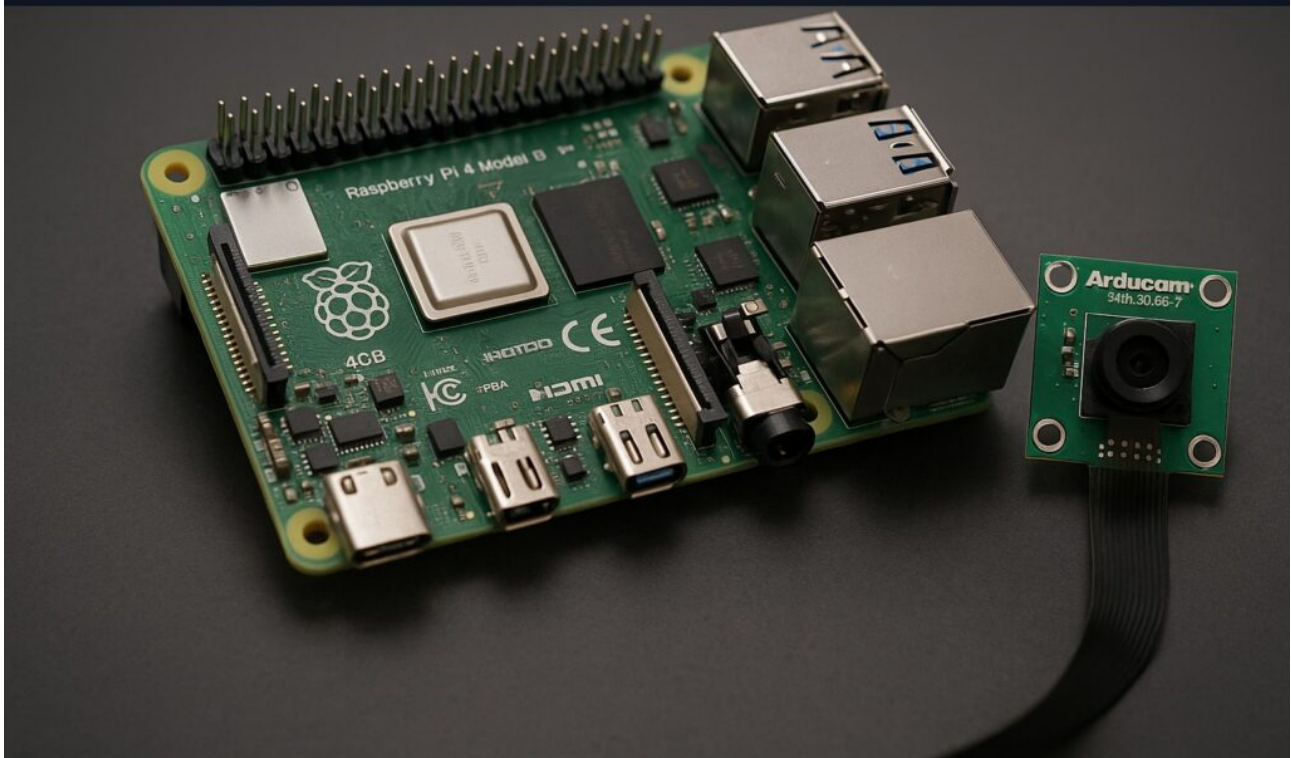
Caso práctico: teleoperación UGV Beast (ROS 2) con joystick



Construye un sistema de teleoperación con joystick en Raspberry Pi 4 y Waveshare 2-CH CAN HAT, logrando control de baja latencia para UGVs.

Caso práctico: UGV Beast ROS 2 con RPi seguidor de línea

Caso práctico: UGV Beast ROS 2 con RPi seguidor de línea



Construye un seguidor de línea ROS 2 Humble en Raspberry Pi 4 con cámara Arducam de 5MP, siguiendo una línea negra a 15-25 FPS.