

ROS

Conceptos Básicos



ROS

Robot Operating System



Rogelio Ferreira Escutia

Profesor / Investigador
Tecnológico Nacional de México
Campus Morelia



¿Qué es ROS?

ROS

- Ejemplo: Coche teledirigido



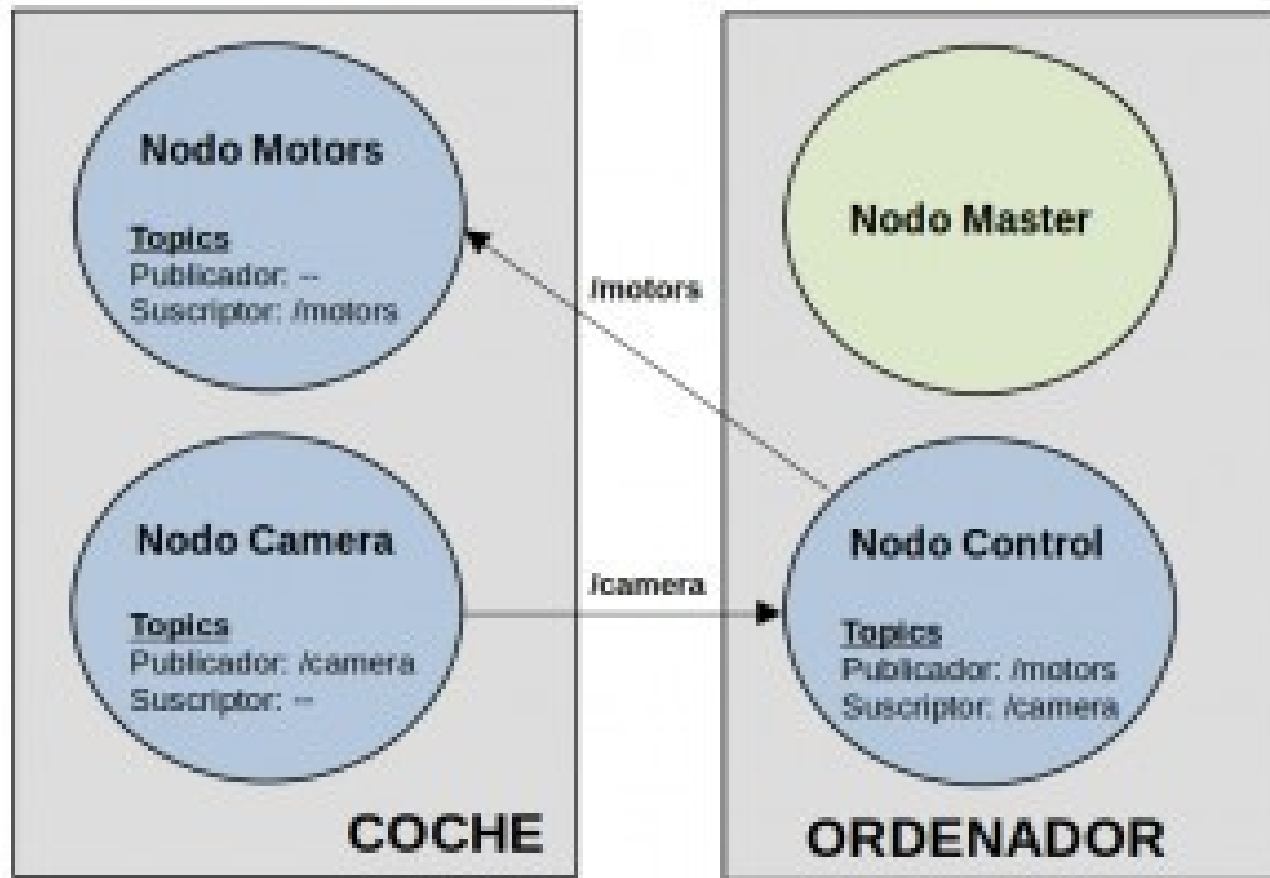
Órdenes teclado ←

→ Imágenes cámara



ROS

- Ejemplo: Coche teledirigido (Modelado en ROS)



ROS

- **Casos de uso:**



NAO Humanoid



Husky A200 Car



Go1 Quadruped



AscTec Drone

Versiones

ROS

- Últimas versiones para ROS 2:

Distribution	Release date	Poster	EOL date	Support duration
Rolling Ridley ^{[94][95]} (rolling release with latest features)	progressing since June 2020		N/A	N/A
Jazzy Jalisco ^[2]	May 2024	t.b.d.	EST. May 2029	5 years
Iron Irwini	23 May 2023 ^[96]		November 2024	1.5 years
Humble Hawksbill	23 May 2022 ^[97]		May 2027	5 years

Humble

- Última versión LTS para ROS 2 (23/mayo/2022):



Iron

- Última versión para ROS 2 (23/mayo/2023):





Rogelio Ferreira Escutia

Profesor / Investigador
Tecnológico Nacional de México
Campus Morelia



rogelio.fe@morelia.tecnm.mx



rogeplus@gmail.com



xumarhu.net



[@rogeplus](https://twitter.com/rogeplus)



[https://www.youtube.com/
channel/UC0on88n3LwTKxJb8T09sGjg](https://www.youtube.com/channel/UC0on88n3LwTKxJb8T09sGjg)



[rogelioferreiraescutia](https://www.linkedin.com/in/rogelioferreiraescutia)

