

CONTEXTO DE PARTIDA

Este es el modelo antiguo del RBCar de Robotnik. Este fue adquirido ya hace unos años por el AI2 para los proyectos IDEMOV, IDECONA [IDECONA AI2](#). El grupo de trabajo [CO3 UPV](#) ahora ha heredado este coche.



Como venía diciendo, este prototipo se hereda de un proyecto anterior: [IDECONA AI2](#), os recomiendo ver el material [Multimedia - IDECONA AI2](#).

	Weight	700 kg (with batteries)
	Dimensions	2660 mm x 1230 mm x 1720 mm
	Payload	2 persons + 150 Kg on the box
	Speed	32 Km/h
	Motor	3.3 kW AC 48V
	Autonomy	70 Km
	Brakes	Hydraulic
	Body	ABS thermoformed
	Frame	Galvanized Welded Steel
	Max. climbing angle	25%
	Controller	ROS PC with Linux
	Communication	Wifi / ethernet

El coche tiene una compleja y no demasiado documentada información sobre como es el cableado, esquemas eléctricos, etc... A nivel software funciona actualmente con una versión obsoleta de ROS 1 Indigo Igloo con Ubuntu 14 (sin parche del tiempo de real - PREEMPT RT).

La intención es actualizar el coche adaptando las piezas de hardware y software necesarias para tener un coche con la versión actual de ROS 2 y Ubuntu con PREEMPT RT.

Partimos de la base de software

Tenemos los repositorios de código de Robotnik y otros extraídos de un backup de código del workspace del robot:

- https://github.com/racarla96/ros1_caddy_ai2_rbcар_sim
- https://github.com/racarla96/ros1_caddy_ai2_rbcар_common
- https://github.com/racarla96/ros1_caddy_ai2_robotnik_sensors
- https://github.com/racarla96/ros1_caddy_ai2_rbcар_robot (rescatado del coche, muy importante)

De estos paquetes, se han eliminado las ramas de ROS posteriores a indigo-devel, porque corresponden al nuevo modelo de Robotnik, conservando sólo la rama de indigo-devel.

Revision #4

Created 20 March 2025 10:59:57 by Rafael Carbonell Lázaro

Updated 25 February 2026 23:12:36 by Rafael Carbonell Lázaro