



Defensa del método utilizado en la práctica 4.

En esta práctica, he utilizado el método de las distancias y velocidades para poder realizar el objetivo propuesto.

Este método consiste en que, mediante los encoders habilitados del sensor, se puede obtener la distancia recorrida por el robot.

Mediante dicha distancia, sabemos en que punto el robot debe realizar un giro, ya sea a derechas o a izquierdas.

Para poder realizar el giro, debemos disminuir la distancia de uno de los lados a cero, es decir, si queremos girar al lado de la derecha, right_speed sera cero, y left_speed tendrá la velocidad deseada por el operador.

Por otro lado se podría utilizar la fórmula proporcionada en clase acerca de la odometría del robot, lo que supondría eliminar casi por completo cualquier margen de error que pudiera aparecer.

Aunque utilizar este método supone incluir en la programación un rango de error, que con más tiempo y dedicación podría ser solventado, en mi opinión es la manera mas sencilla de realizar el programa.