

Documento explicativo:

En la práctica 4.1 el robot tiende a seguir una línea recta, utilizando odometría.

Utilizo , para cumplimentar las condiciones de seguir línea recta y parada , la variable distancia que toma el robot como viene explicado en la práctica.

Por otro lado los encoders dependiendo de su posición son los encargados de mantener una trayectoria recta a lo largo de todo el escenario 00.

En la practica 4.2 al igual que en la anterior he utilizado el concepto de odometría y la utilización de los encoders para que el robot al inicio sigue la trayectoria recta, marcada por los encoders, gire hacia la derecha tomando en cuenta la distancia recorrida y de nuevo seguir recto sin condición alguna. He calibrado las distancias, con el fin de que el error sea menos acumulativo en los encoders