



TP1 - Comportamientos Reactivos

30 de agosto de 2016

Introducción a la Robótica Móvil

Grupo (número de grupo)

Integrante	LU	Correo electrónico
Schmit, Matias	714/11	matias.schmit@gmail.com
Negri, Franco	893/13	franconegri2004@hotmail.com



Facultad de Ciencias Exactas y Naturales

Universidad de Buenos Aires

Ciudad Universitaria - (Pabellón I/Planta Baja)

Intendente Güiraldes 2610 - C1428EGA

Ciudad Autónoma de Buenos Aires - Rep. Argentina

Tel/Fax: (+54 +11) 4576-3300

<http://www.exactas.uba.ar>

1. Introduccion

En este trabajo utilizaremos diferentes sensores y algoritmos con el objetivo de lograr que un robot movil terrestre evite y sortee obstaculos de manera efectiva.

Para ello comenzaremos utilizando bumpers que permitan detectar cuando el robot choca contra una pared y otro objeto que se encuentre en su camino y reaccionar de manera apropiada para obtener una nueva ruta.

Para que el robot no se vea obligado a chocar contra el objeto para detectarlo, procederemos a utilizar sensores infrarrojos que nos permitan estimar una distancia entre un obstaculo y el robot. Cuando esa distancia llegue a un valor estipulado buscaremos que el robot reaccione y cambie su recorrido.

Por ultimo plantearemos un algoritmo para utilizar un sonar que nos permita seguir una pared a una distancia determinada.