

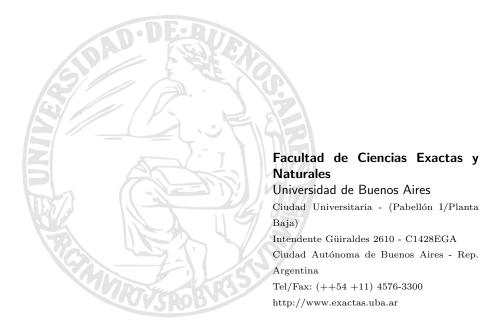
## **TP1 - Comportamientos Reactivos**

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



## 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 permitiran 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.