

AUTO AUTÓNOMO QUE RESUELVE LABERINTO

En este proyecto se desea desarrollar un automóvil que pueda salir de un laberinto por sí mismo. El auto consta de dos ruedas con motor y uno o dos ruedas locas para movilizarse, un sensor de ultrasonido para detectar las paredes y un microcontrolador, además de la batería que lo alimenta.

La lógica del movimiento es que al detectar un obstáculo, la primera vez gira a la derecha y la segunda a la izquierda, si no detecta obstáculos avanza linealmente. En esta primera instancia no hay interés en optimizar el recorrido o el tiempo, basta que el móvil se libere del laberinto.