

Instituto Tecnológico de Estudios Superiores de Monterrey



Implementación de robótica inteligente (Gpo 501)

Evaluación 9 (Planeación de Trayectorias)

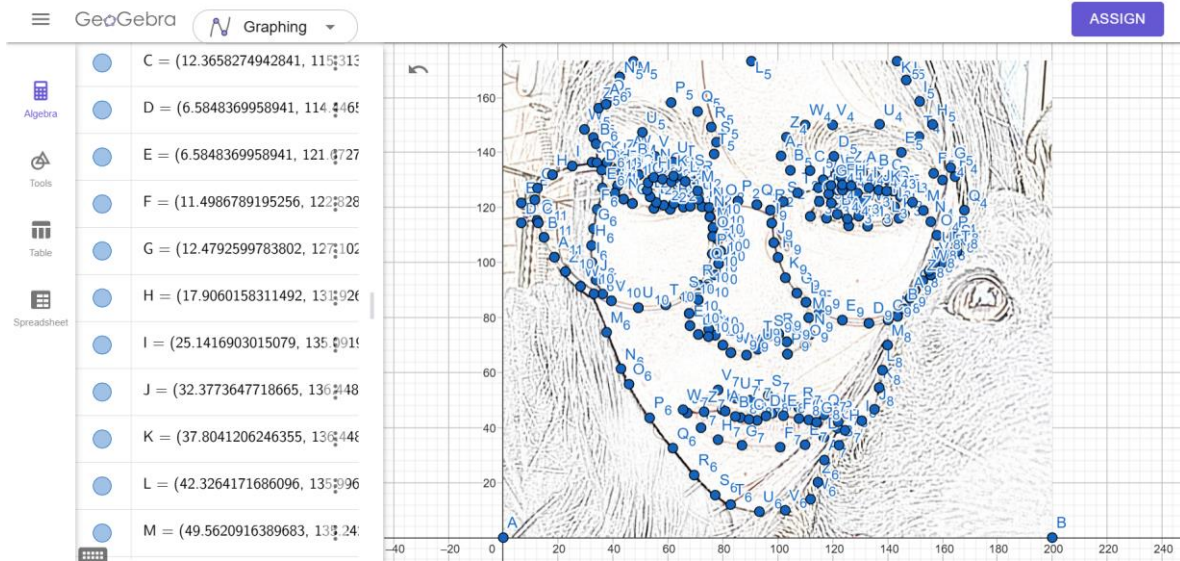
Profesor: Alfredo García Suárez

Alumna:

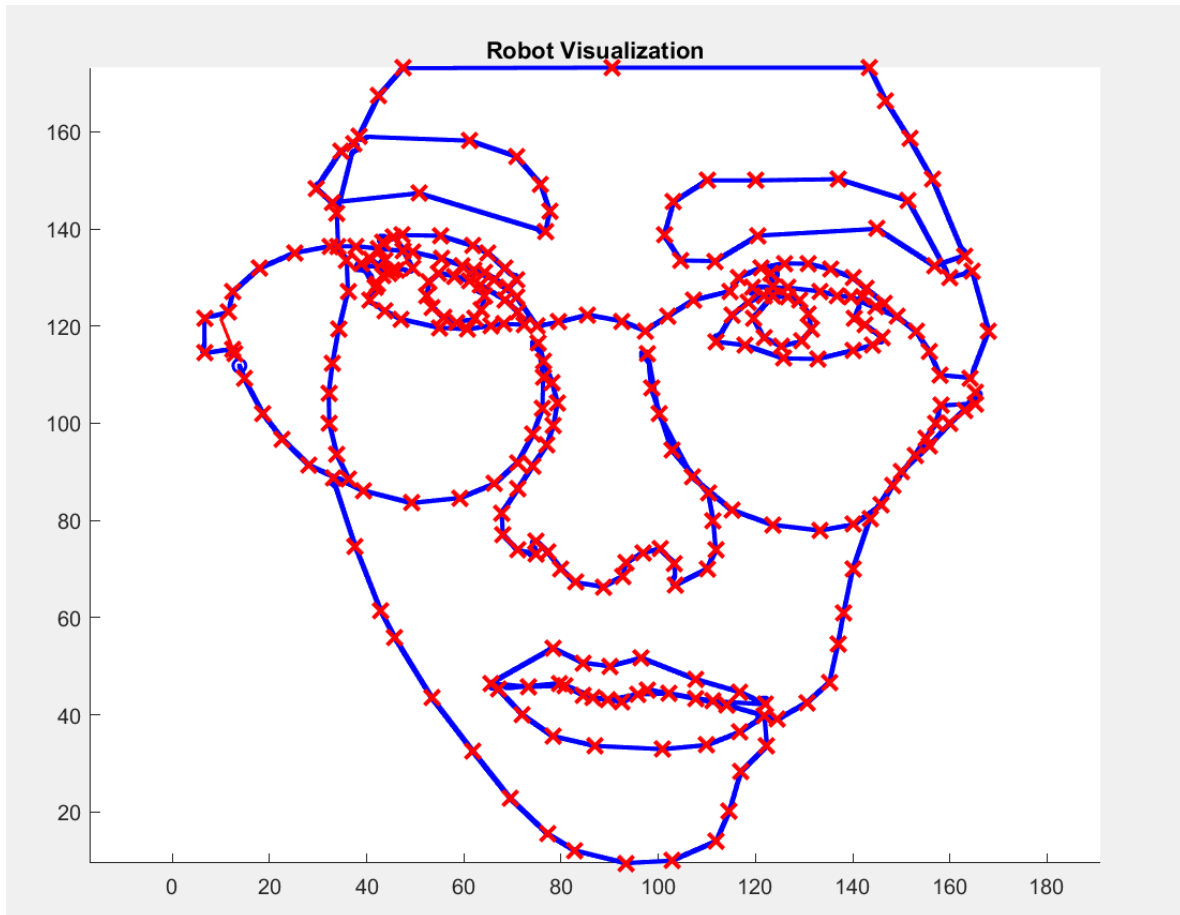
Ana Itzel Hernández García A01737526

Selección de waypoints con geogebra

Para esta tarea solo se toma en cuenta el rostro, ignorando el pelo y al perro del cual se alcanza a ver la silueta y el ojo



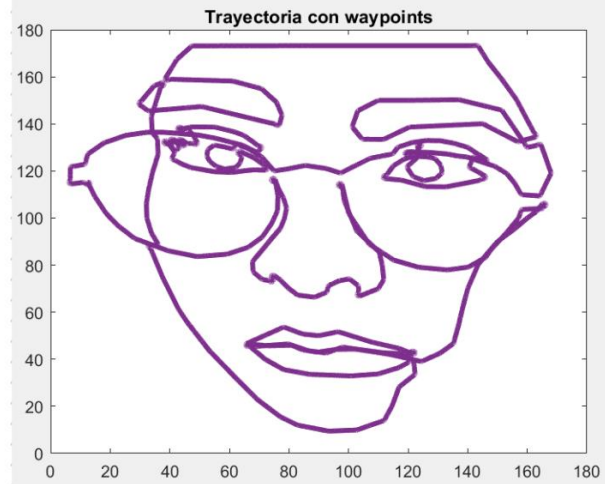
Simulación



Comparación de la trayectoria y la foto original



Original



Waypoints

¿Por qué se escogió este método?

A diferencia del lazo abierto, este método ajusta la dirección en tiempo real por si el robot se llega a desviar. A diferencia del lazo cerrado (PID), este método no solo corrige errores, sino que cuenta con “lookahead” que le permite mirar hacia adelante en la trayectoria para trazos más naturales. También es más fácil de implementar y menos sensible a los errores de modelado