

Evaluación 7.2 (Planeación de Trayectorias):

1. Utilizar el repositorio con el nombre: Evaluación 7.1 (Trayectorias en lazo abierto)
2. Obtener el mapa de puntos para generar la planeación de trayectorias a partir de tu rostro, marcando set-points con el software Geogebra.
3. Planear la trayectoria que debe seguir el algoritmo empleando el mapa de puntos obtenido considerando la descripción más próxima a los rasgos físicos de tu rostro (Forma de la cara, forma del cabello, ojos, cejas, nariz, boca y orejas), (barba en caso de que aplique).



. Implementar el código requerido para generar la planeación de trayectorias empleado la técnica que consideres más eficiente para esta aplicación (Control en lazo abierto, control de posición, control de trayectorias ó PurePursuit (way-points)). Considerando el ajuste de los parámetros cinemáticos del robot móvil como: Velocidad angular (w), velocidad lineal (v), ancho de la muestra (t_s), tiempo de simulación (t), ganancias, etc

Use in código base que teníamos donde usamos landmarks donde le damos los puntos específicos para que el dispositivo los vaya siguiendo el orden que le dimos, en este código hay tres factores importantes que podemos modificar que están relacionados con las variables de control que se utilizan en el algoritmo de pure pursuit, que es un algoritmo de control empleado en robots móviles y vehículos autónomos. Este algoritmo detecta las velocidades del vehículo y detecta su dirección ajustando constantemente el punto objetivo. Las variables que influyen más en el resultado son la lockheed Distance, la velocidad lineal y angular, de los tres el que se debe tener más cuidado es el primero ya que puede ocasionar cambios en la dirección del vehículo

Resultados:

