

David Dag Mora Zapata
Mihaita Alexandru Lupoiu

A la hora de realizar el montaje del robot no se encontró ninguna dificultad y pasar el código tampoco. El unico fallo que teníamos es que al principio no teníamos claro que motor mover y cuál parar.

En las pruebas tuvimos la dificultad de que uno de los sensores no reaccionaba bien ante la luz por lo que el robot giraba casi siempre hacia la derecha en busca de la luz.

Cuando cruzamos los sensores nos dimos cuenta de que al buscar o huir de la luz daba errores porque al ir en cruz la detección era diferente y cuando más cruzado estaba más fallos daba ya que la velocidad de los motores se ajustaba a los valores que tenían los sensores y en la mayor parte de la detección ambos sensores tenían los mismos valores por lo que era casi como si fuera recto la mayoría del tiempo.