

MÓDULO 6 – PROYECTO FINAL (4 horas)

DESAFÍO PROPUESTO: “Patrulla autónoma del recinto”

Tareas:

- Robot inicia en Home.
- Recorre 4 checkpoints aleatorios generados dentro del recinto.
- Evita colisiones usando LIDAR.
- Si detecta un obstáculo inesperado → rodeo o detención segura.
- Finaliza en base.

Objetivo: unir percepción + control + navegación + seguridad.

Entregables:

- Enviar video del robot navegando en simulación.
- Enviar código explicando el funcionamiento.
- Se valora modificación del escenario propuesto.