

Examen Localización de un robot diferencial

Alumno: Paola Rojas Domínguez A01737136

3. Considerando los parámetros del robot descrito en el reactivo 2. Obtén la tabla de las señales de entrada ω_R (rad/s) y ω_L (rad/s) requeridas en cada instante de muestreo si se desea obtener una trayectoria circular con un radio de 15m, cuyo centro sea el origen (0, 0). Genera la simulación en Matlab.
En este caso, al ser un círculo uniforme, las velocidades de las ruedas se quedan constantes

t (s)	ω_R (rad/s)	ω_L (rad/s)
0.01	301.80	298.20
0.02	301.80	298.20
0.03	301.80	298.20
0.04	301.80	298.20
0.05	301.80	298.20
0.06	301.80	298.20
0.07	301.80	298.20
0.08	301.80	298.20
0.09	301.80	298.20
0.10	301.80	298.20
...
6.39	301.80	298.20
6.40	301.80	298.20