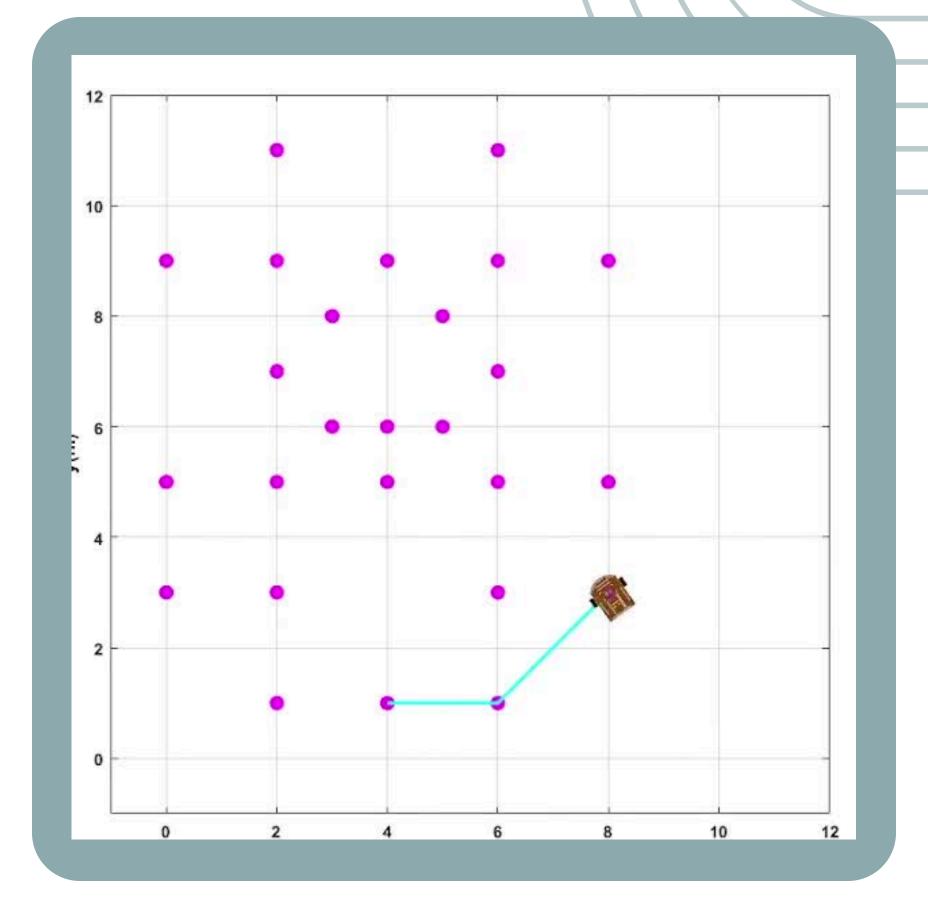


ACTIVIDAD 7.1

Paola Rojas Domínguez A01737136

LAZO ABIERTO

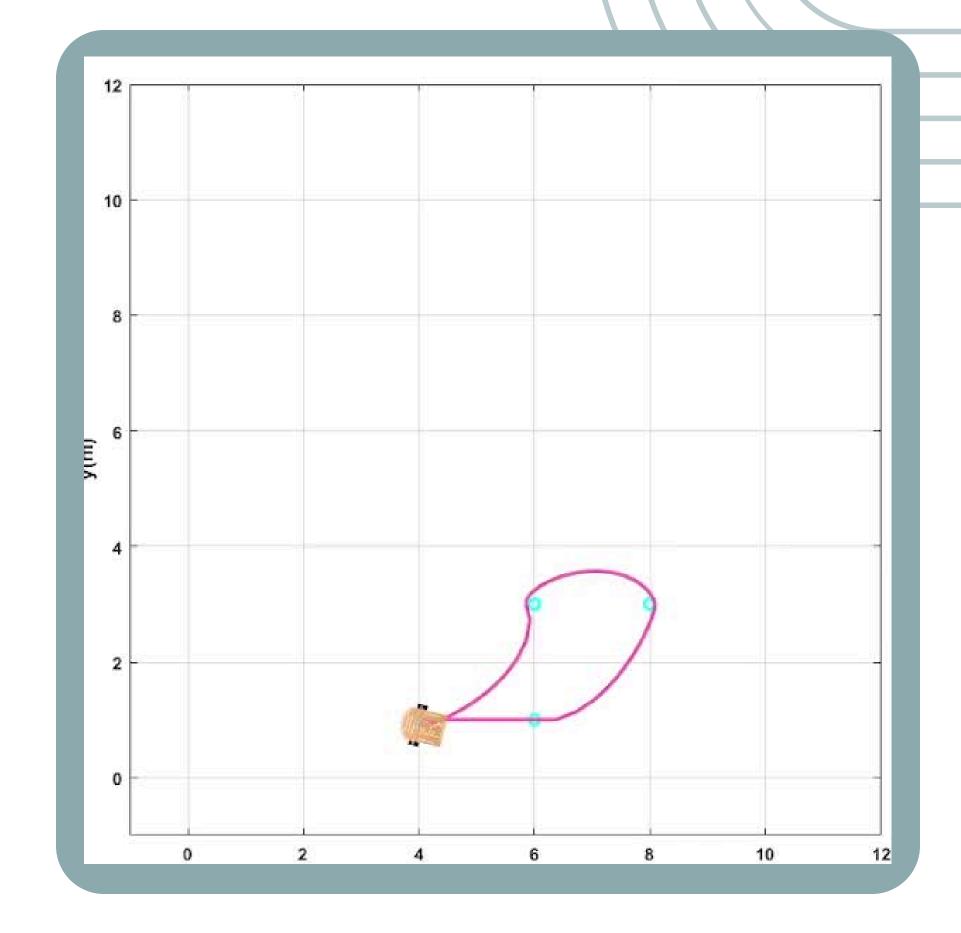
Depende únicamente de velocidades predefinidas y carecer de retroalimentación, es el más preciso al seguir una trayectoria recta. Su uso es adecuado únicamente para trayectorias conocidas y geométricamente exactas en entornos muy controlados.



LAZO CERRADO

Posiciones Deseadas

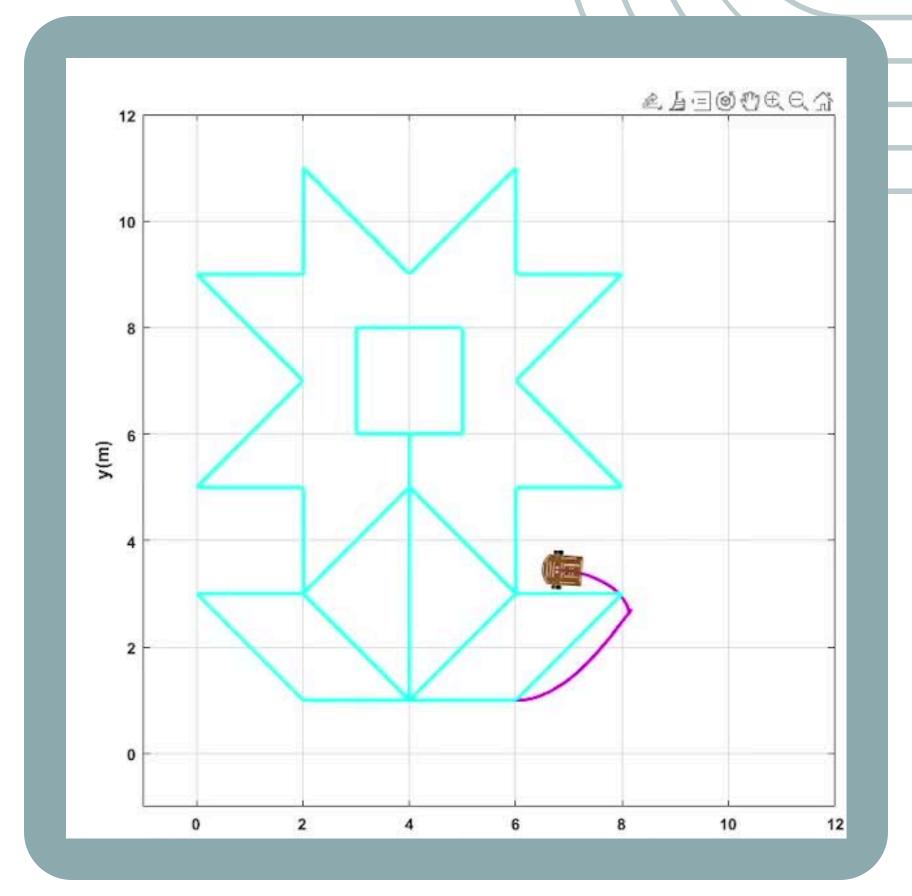
Introduce la retroalimentación y corrección basada en el error de posición. Esto simplifica la programación y hace que el sistema sea más adaptable a diferentes trayectorias o entornos. Su comportamiento entre puntos puede ser algo abrupto y menos natural



LAZO CERRADO

Posiciones y Velocidades Deseadas

Combina un seguimiento suave y continuo con correcciones efectivas ante desviaciones, gracias a su capacidad de anticiparse a los movimientos requeridos. Como resultado, ofrece el mejor desempeño en cuanto a precisión, suavidad y robustez



SEGUIMIENTO DE WAYPOINTS

Usa control Pure Pursuit en lazo cerrado para seguir waypoints de forma fluida y continua, ajustando la orientación según la posición del siguiente punto. Ofrece un buen balance entre simplicidad, adaptabilidad y suavidad, siendo más robusto que el lazo abierto y más natural que el control punto a punto.

