



Interfaz de generación de puntos y trayectorias para la extracción



INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL
UNIDAD PROFESIONAL EN INGENIERÍA Y TECNOLOGÍAS AVANZADAS
SISTEMA ROBÓTICO MÓVIL PARA LA EXTRACCIÓN PRECISA DE MUESTRAS DE SUELO AGRÍCOLA.



GENERADOR DE PUNTOS DE EXTRACCIÓN Y TRAYECTORIAS

1.- Ingrese los parametros del campo de cultivo
L - Largo del campo [m]
A - Ancho del campo [m]

2.- Ingrese la velocidad deseada del robot diferencial
V [m/s]

3.- Elija la carpeta en la que se almacenará el archivo de texto con las trayectorias

4.- En el espacio "Zona de extraacción" la cual representa el campo con los parametros ingresados mueva ratón y elija con click izquierdo los puntos donde se realizará la extracción.

5.- Una vez elejidos los puntos presione el botón "Continuar para generar las trayectorias y generar el archivo de texto.

Sizes

0	409
	241
	135
	211
	297
	0
	0

1.-

L A

56	15
----	----

2.-

Velocidad

0 0.1 0.2 0.3 0.4 0.5


3.-

Carpeta para guardar trayectorias

C:\Users\Angel\Desktop\Angel\IPN\Trabajo Terminal\ControlTraccion\Trayectoria

4.-

Zona de extracción



5.-

NEXT Stop

Puntos de extracción

2.87037	9.64831
2.77778	30.0391
2.63889	41.9751
9.07407	43.4671
12.5	33.6199
13.0093	18.8988
0	0
0	0
0	0
0	0
0	0
0	0
0	0
0	0
0	0
0	0
0	0

Archivo Generado

