

Centro Universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías



INRO

Robótica Móvil

Actividad 7 – Control

Julio Alexis González Villa

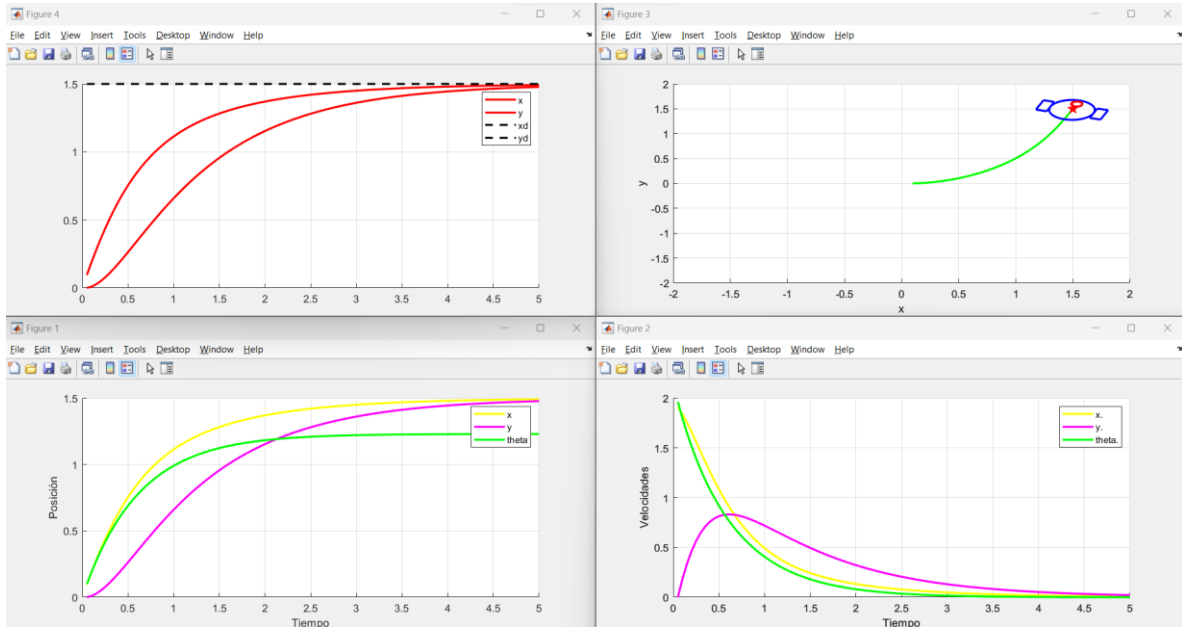
220839961

Objetivo: Implementa una simulación control de varios modelos de robots móviles.

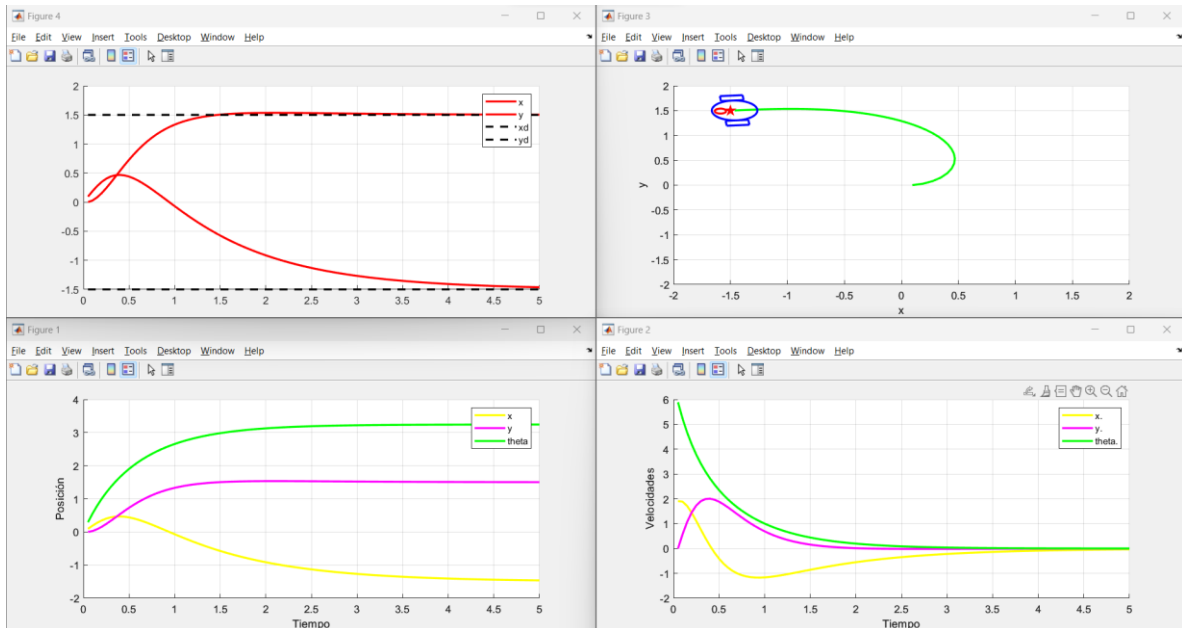
Resultados

Diferencial

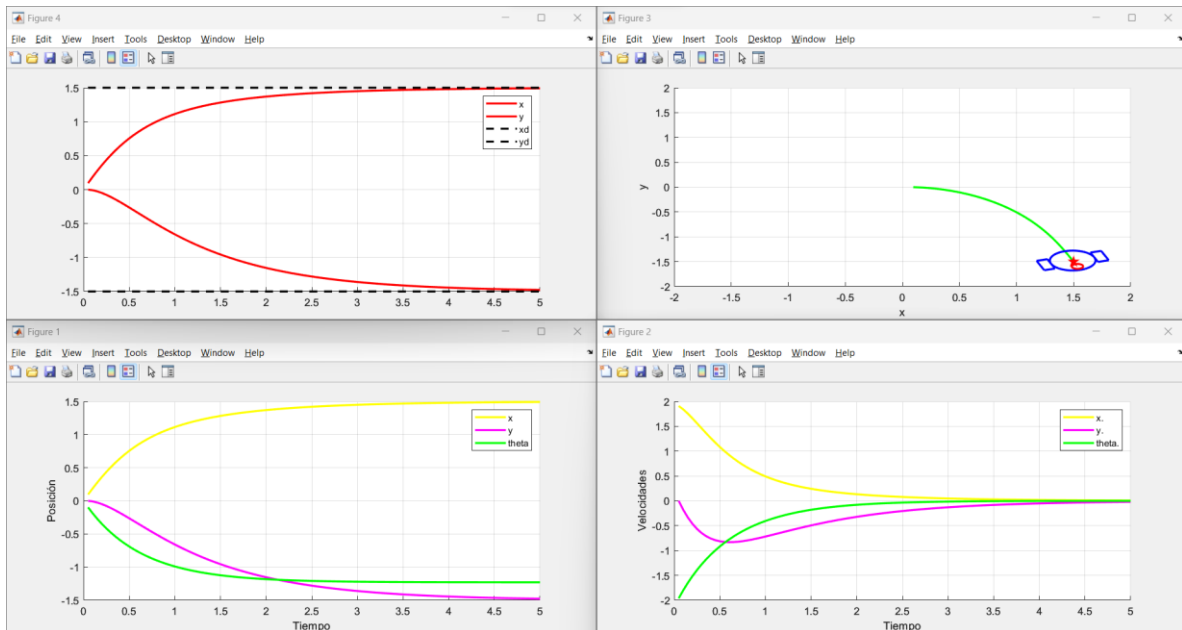
- PF1



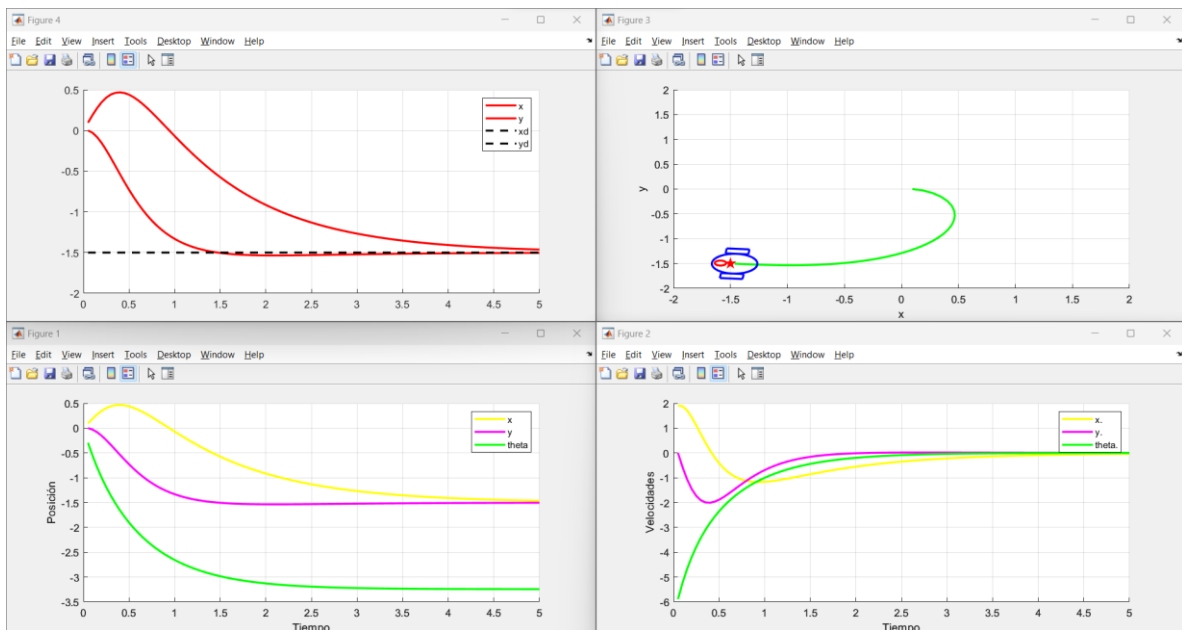
- PF2



- PF3

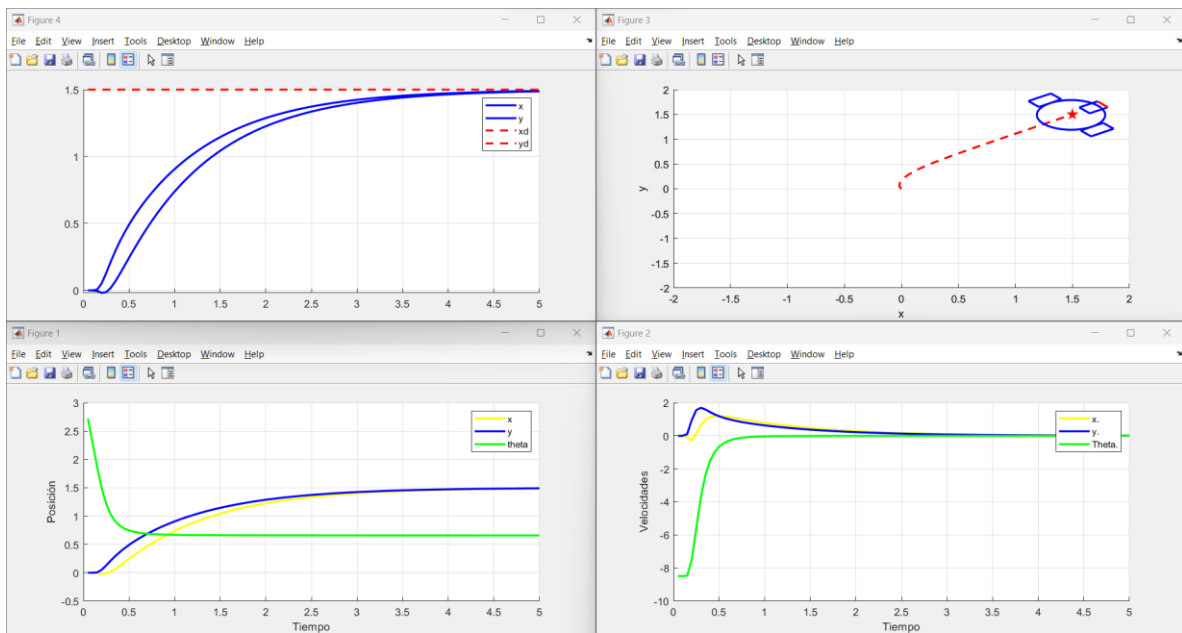


- PF4

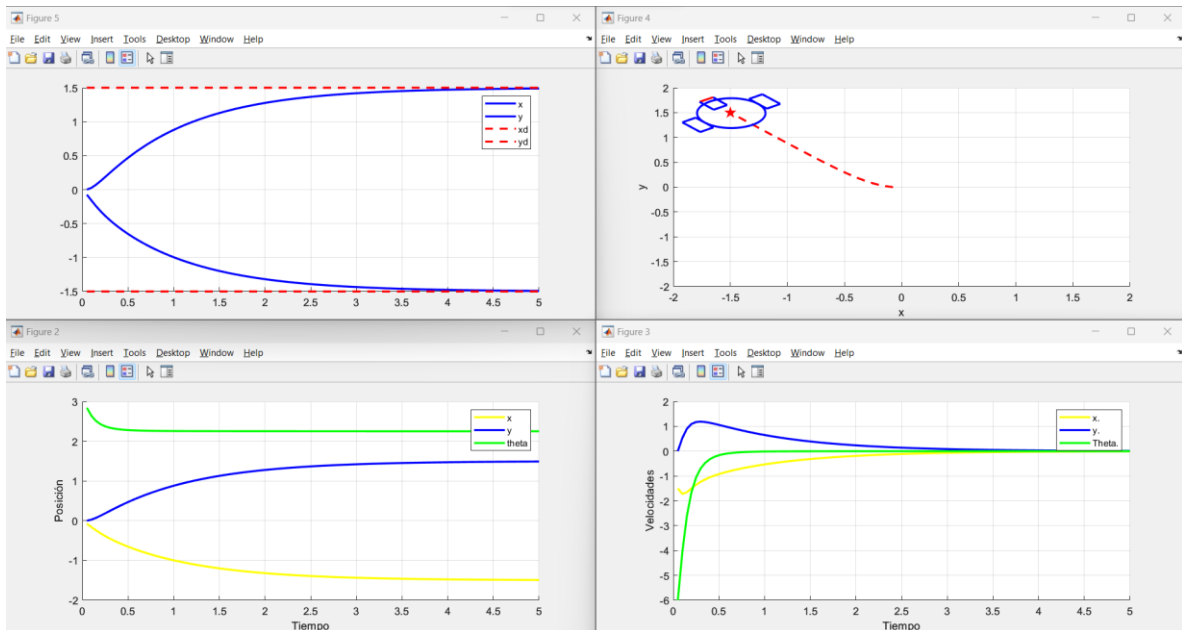


Triciclo

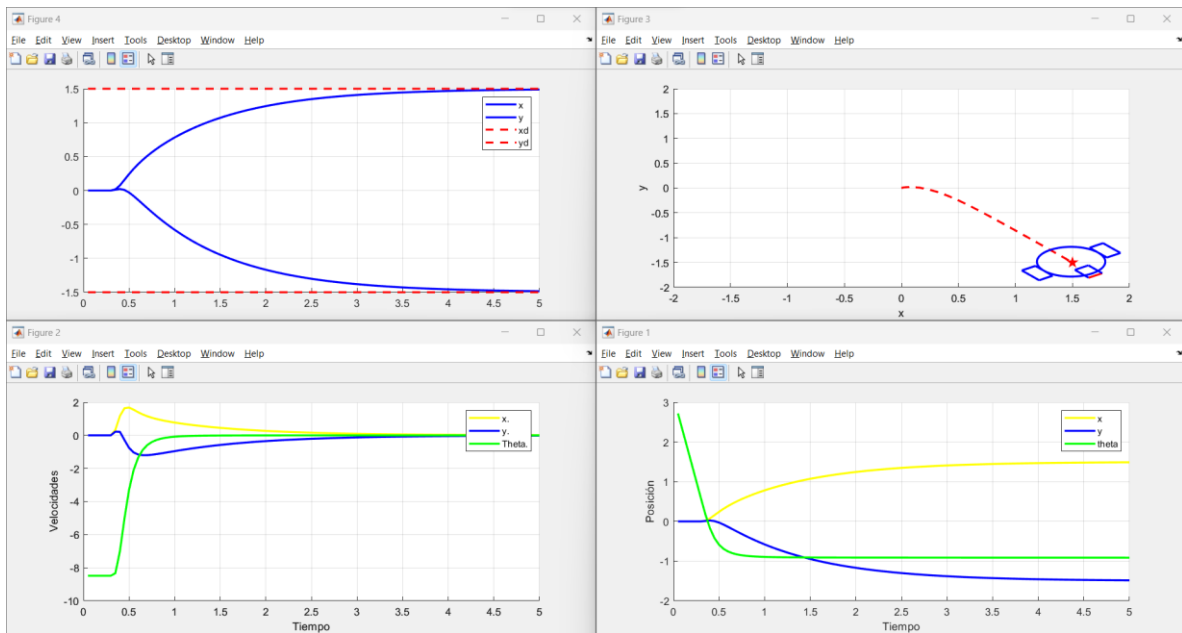
- PF1



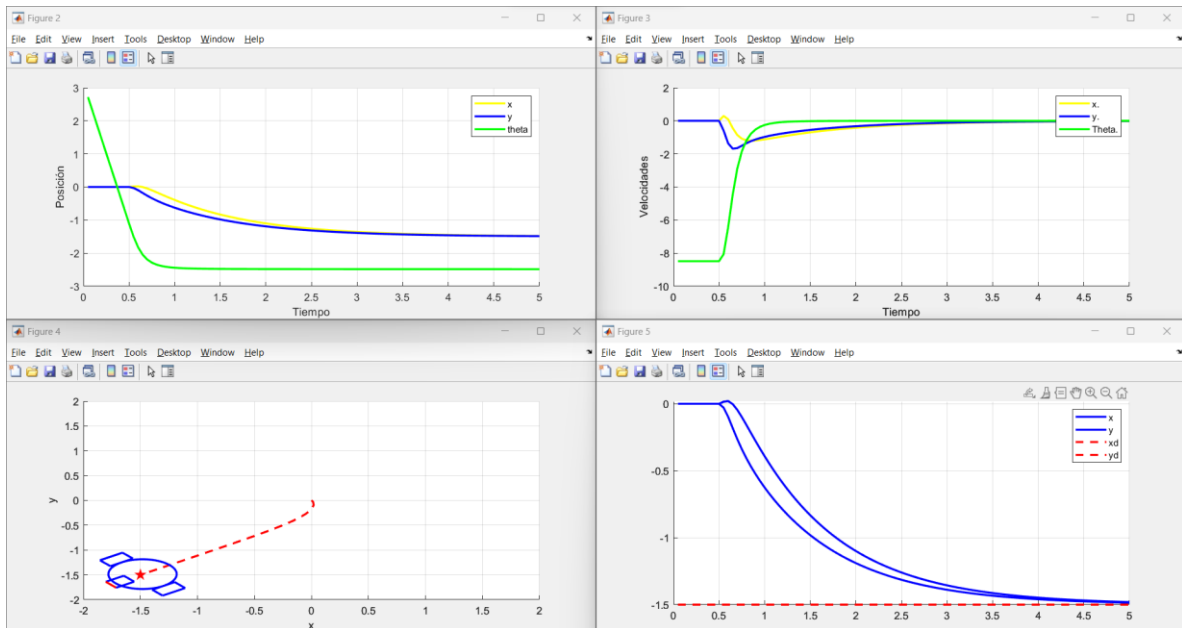
- PF2



- PF3

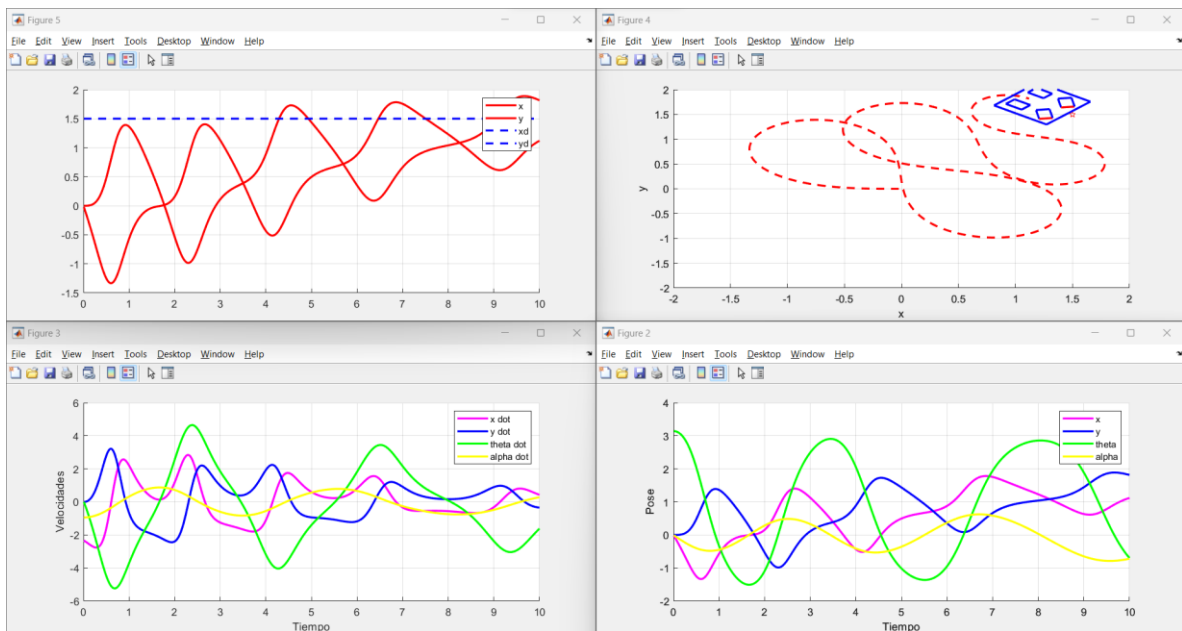


- PF4

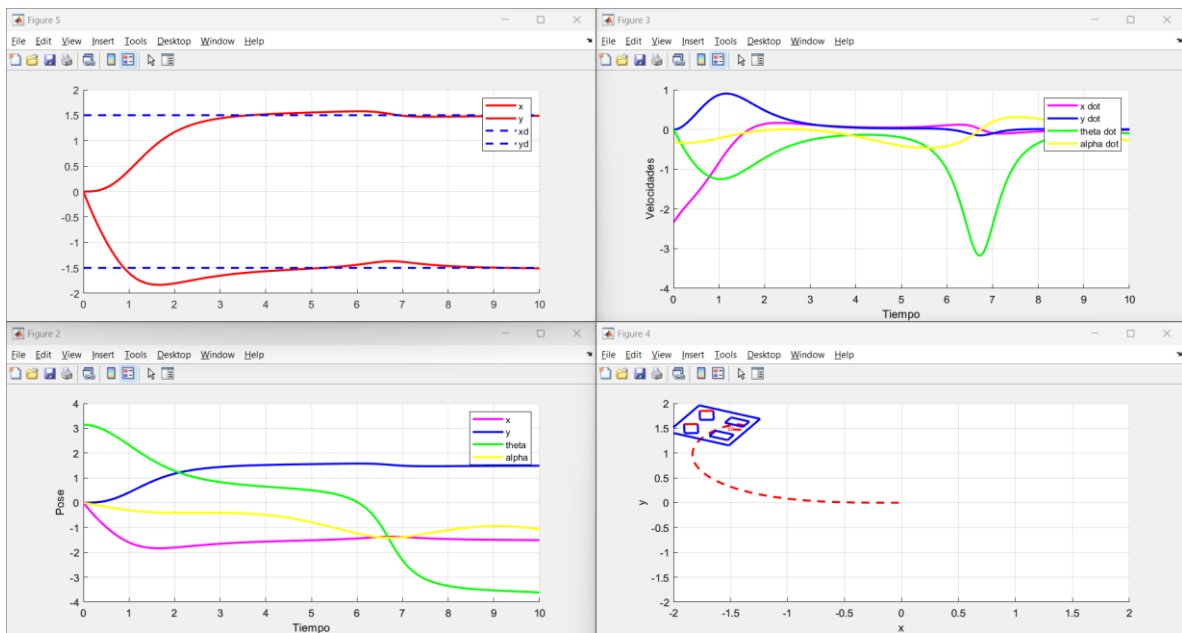


Coche tracción trasera

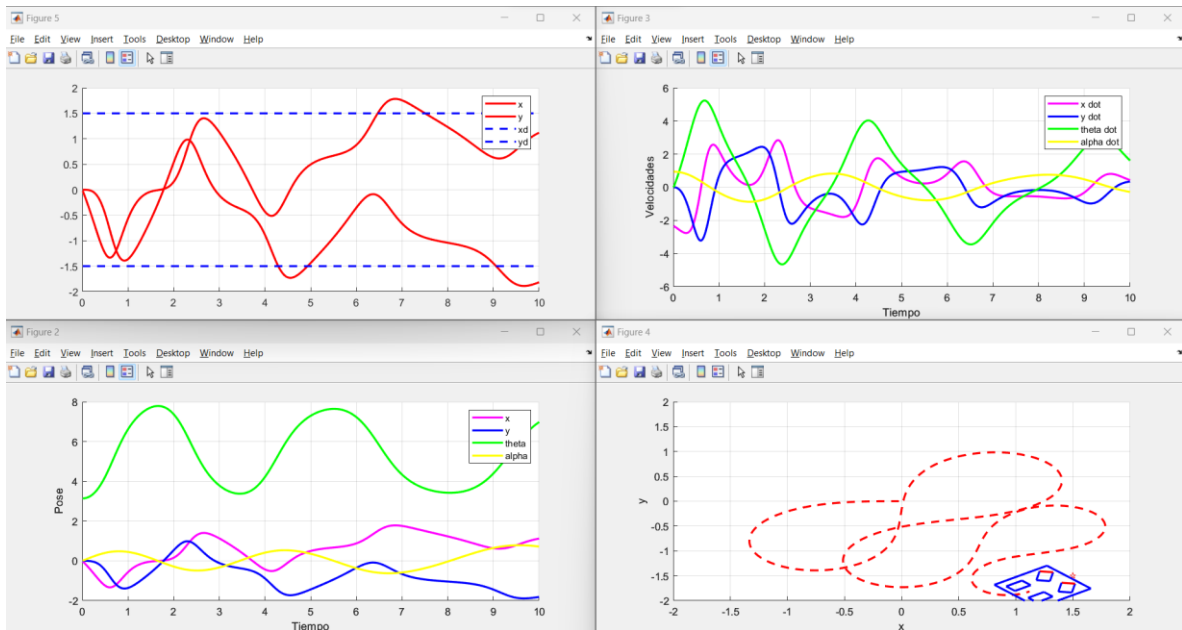
- PF1



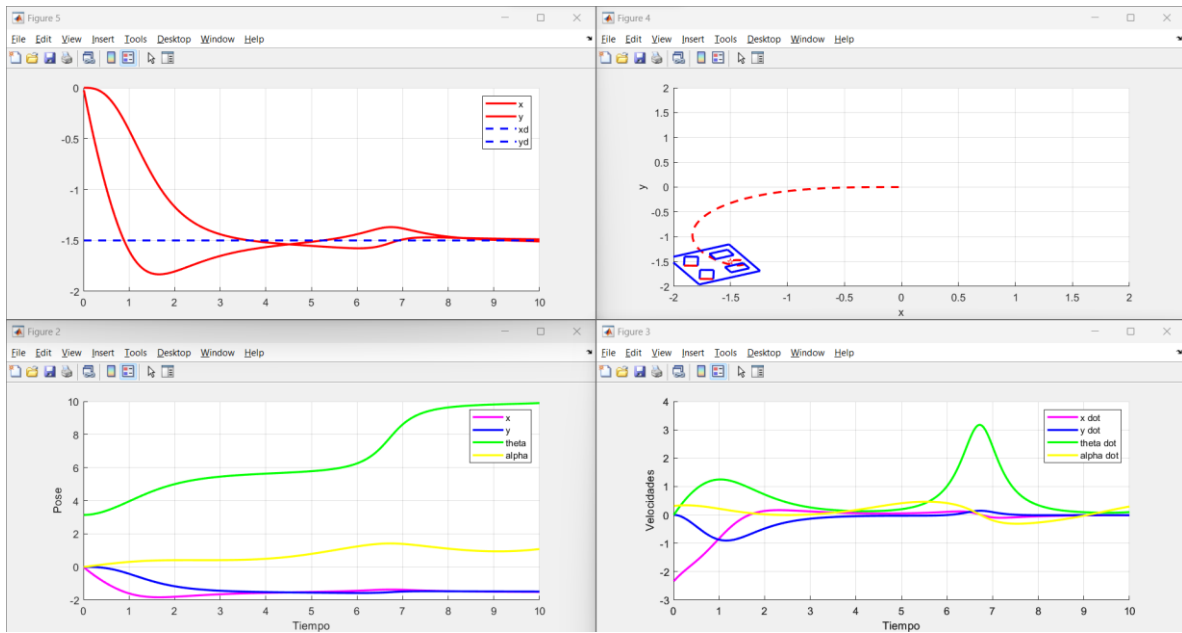
- PF2



- PF3

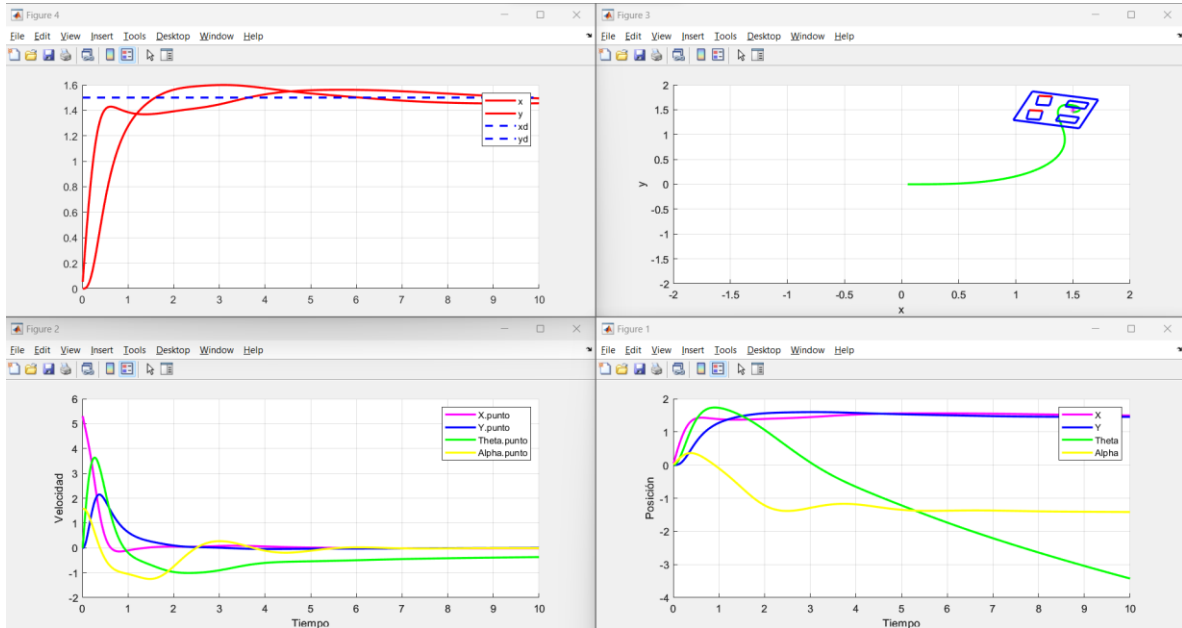


- PF4

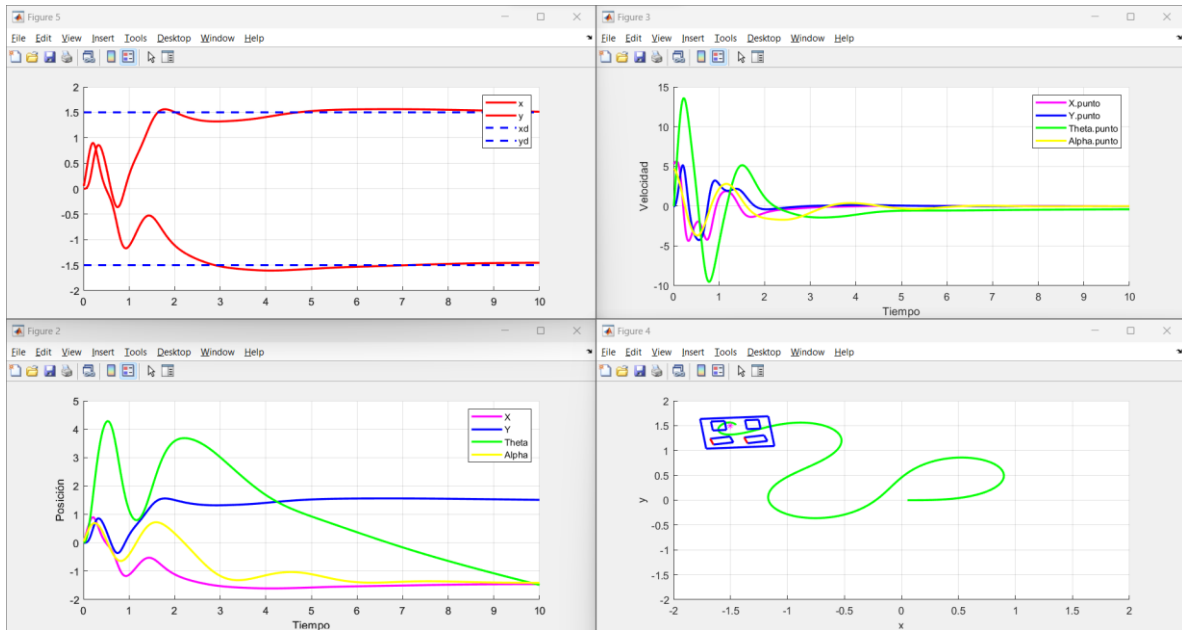


Coche tracción delantera

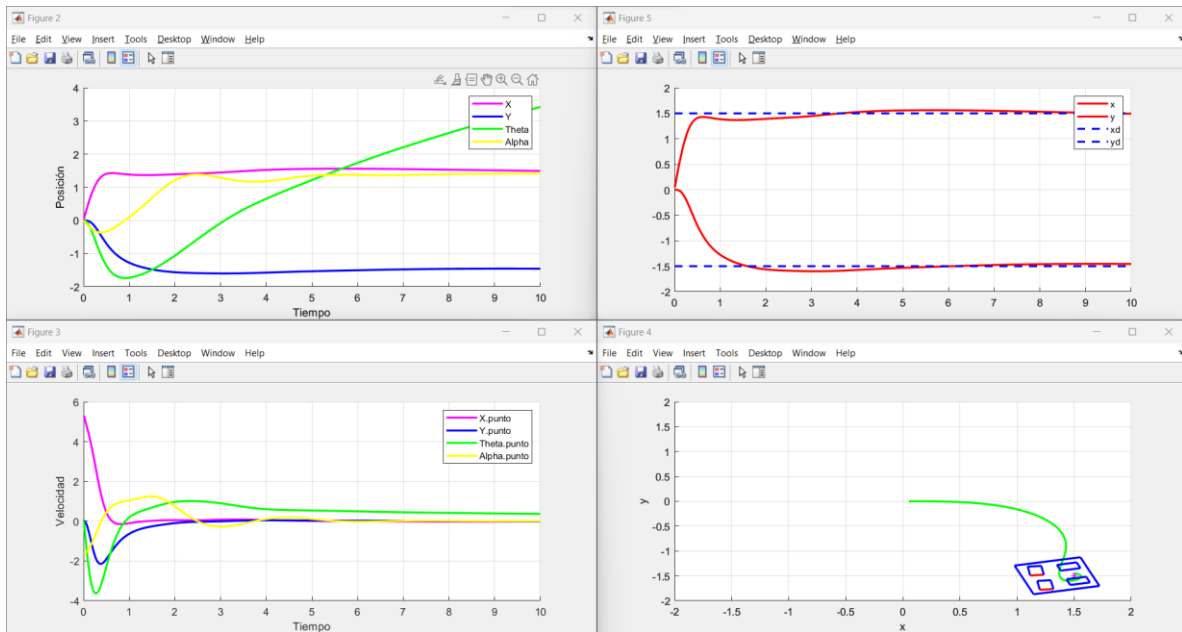
- PF1



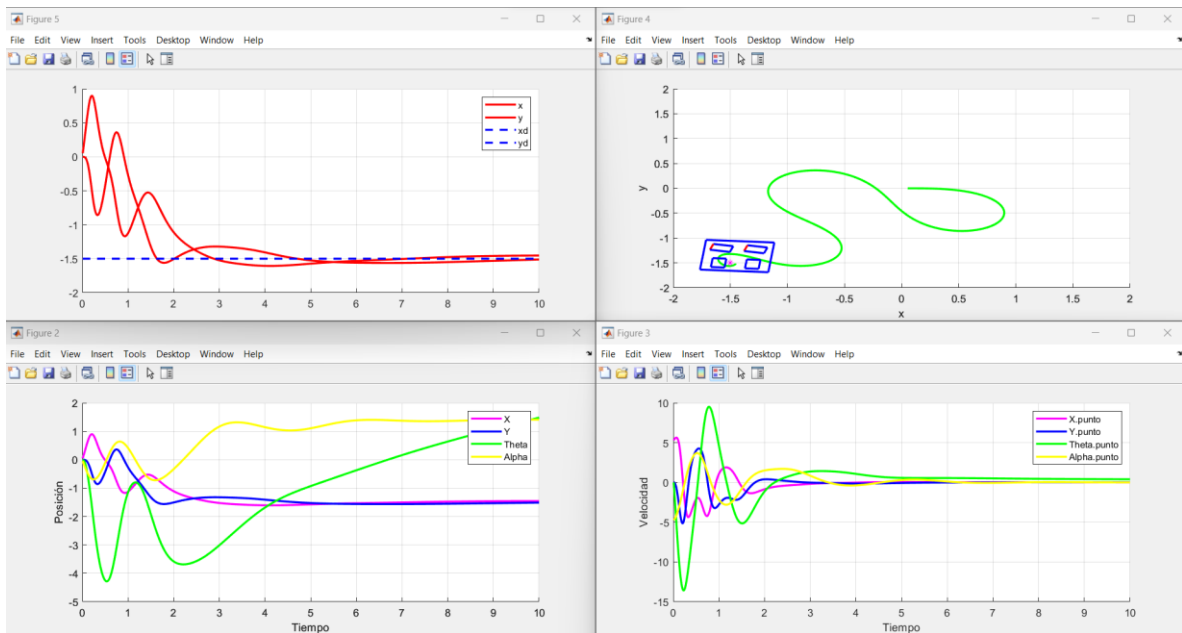
- PF2



- PF3



- PF4



Conclusión

Estudiamos el comportamiento varios tipos de robots móviles al aplicarles un controlador cinemático, gracias a las gráficas de posición, velocidad y posiciones finales y deseadas. Me pareció muy interesante esta otra manera de hacer que los robots lleguen a una posición deseada a través de un control.