

Centro universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías



INRO

Robótica Móvil

Actividad 3 – Triciclo

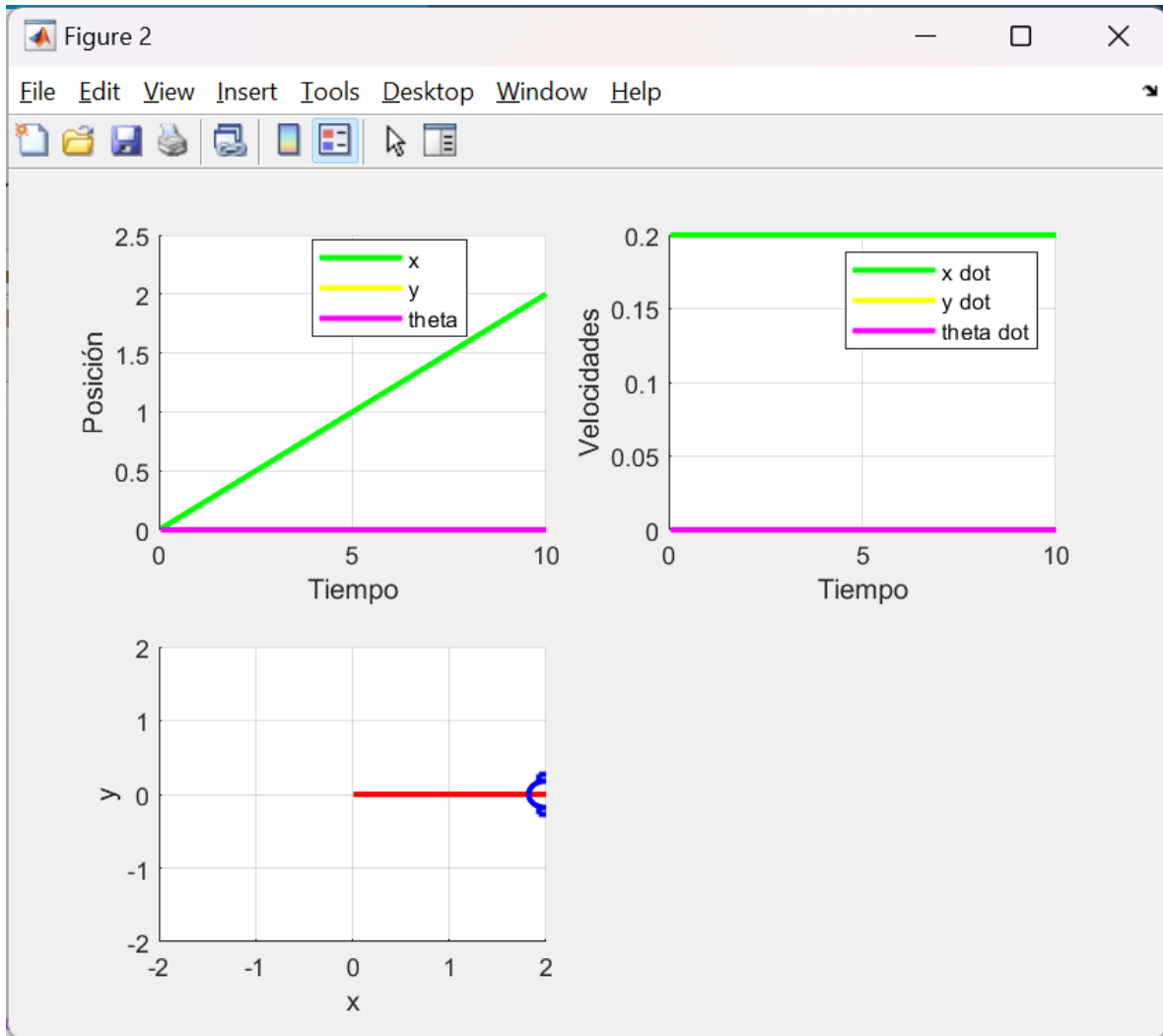
Julio Alexis González Villa

220839961

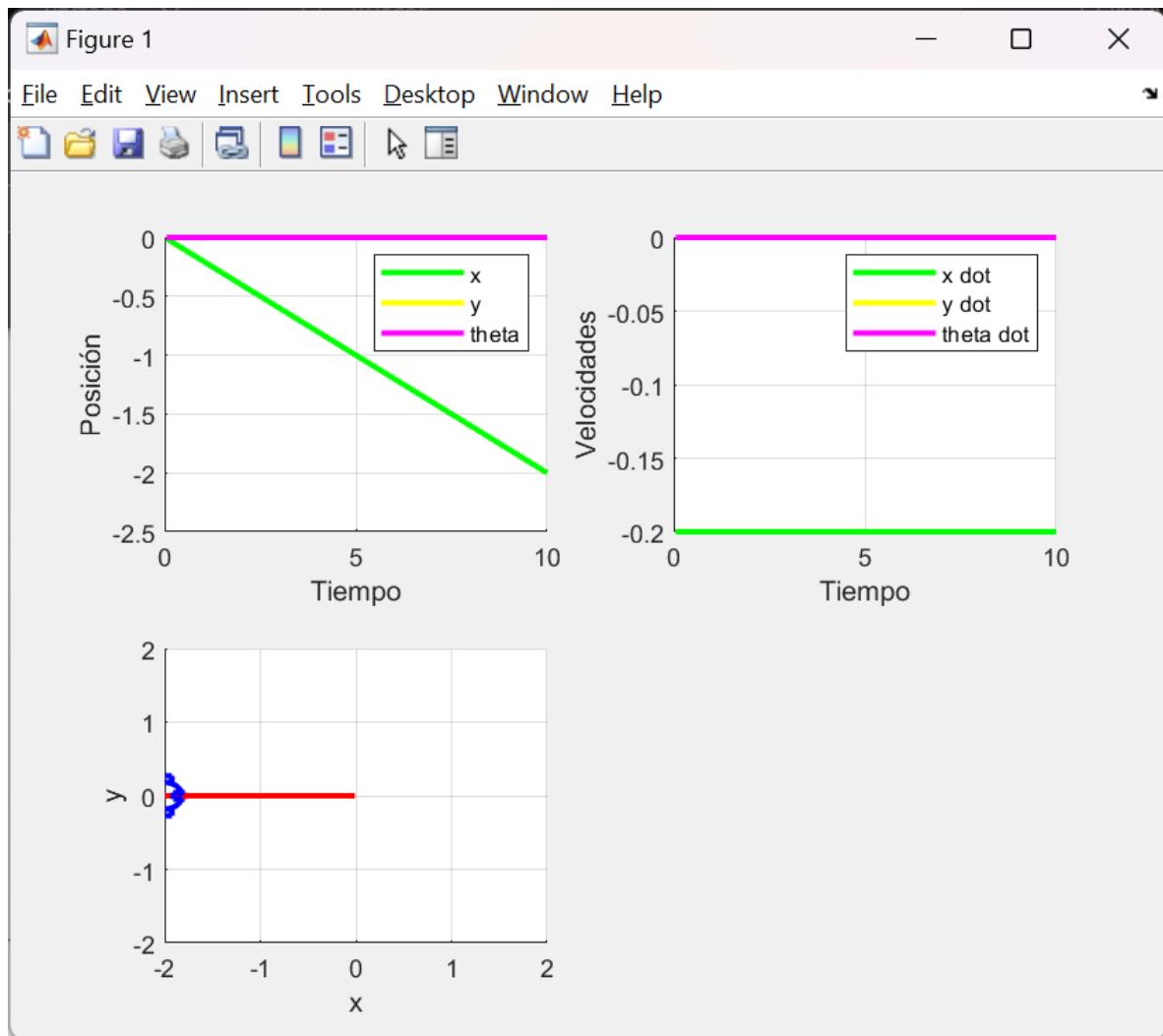
Objetivo: Implementa una simulación del modelo del Triciclo a lazo abierto.

Resultados

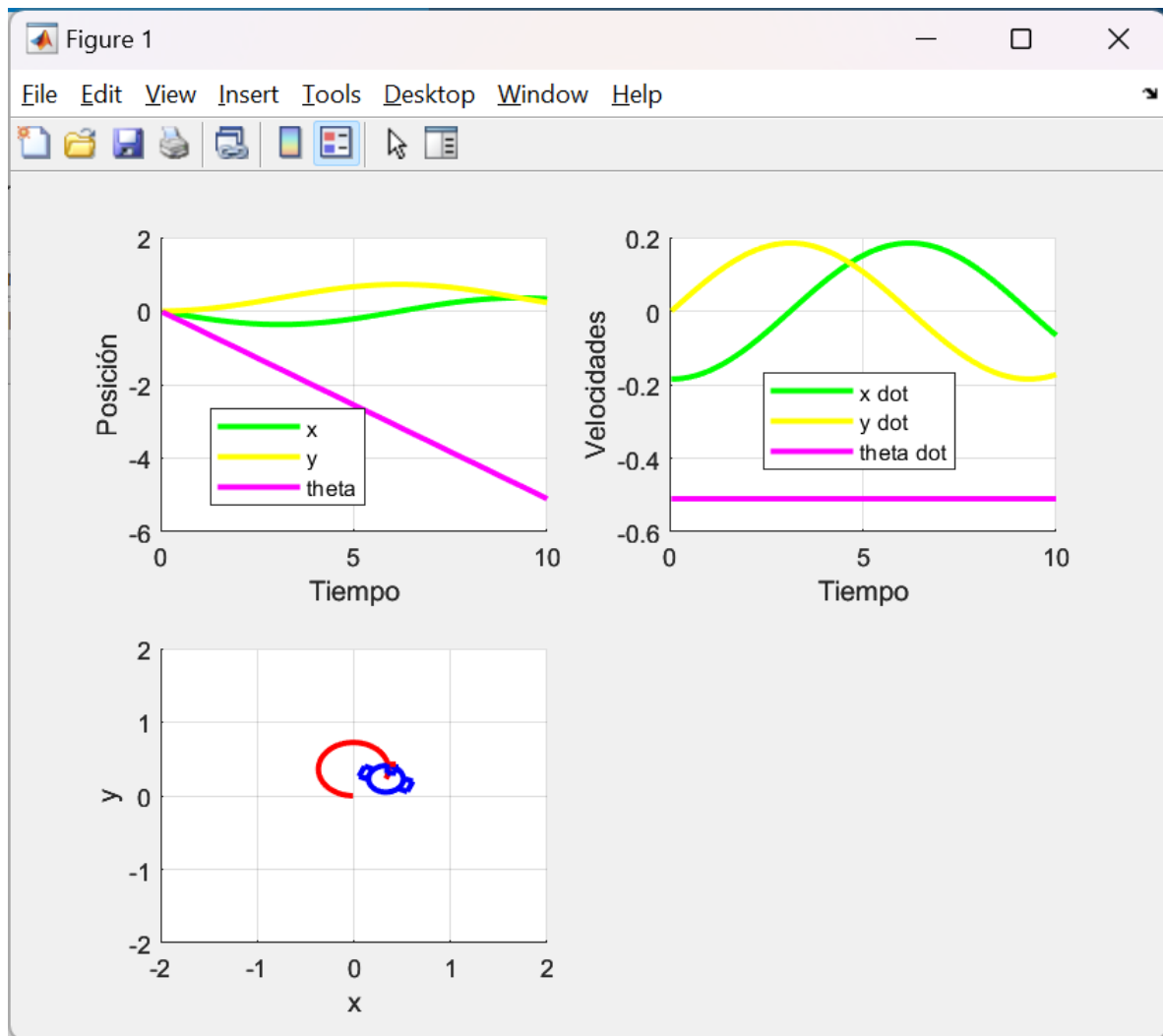
- **vs, $\alpha \leftarrow 0.2, 0.0$**



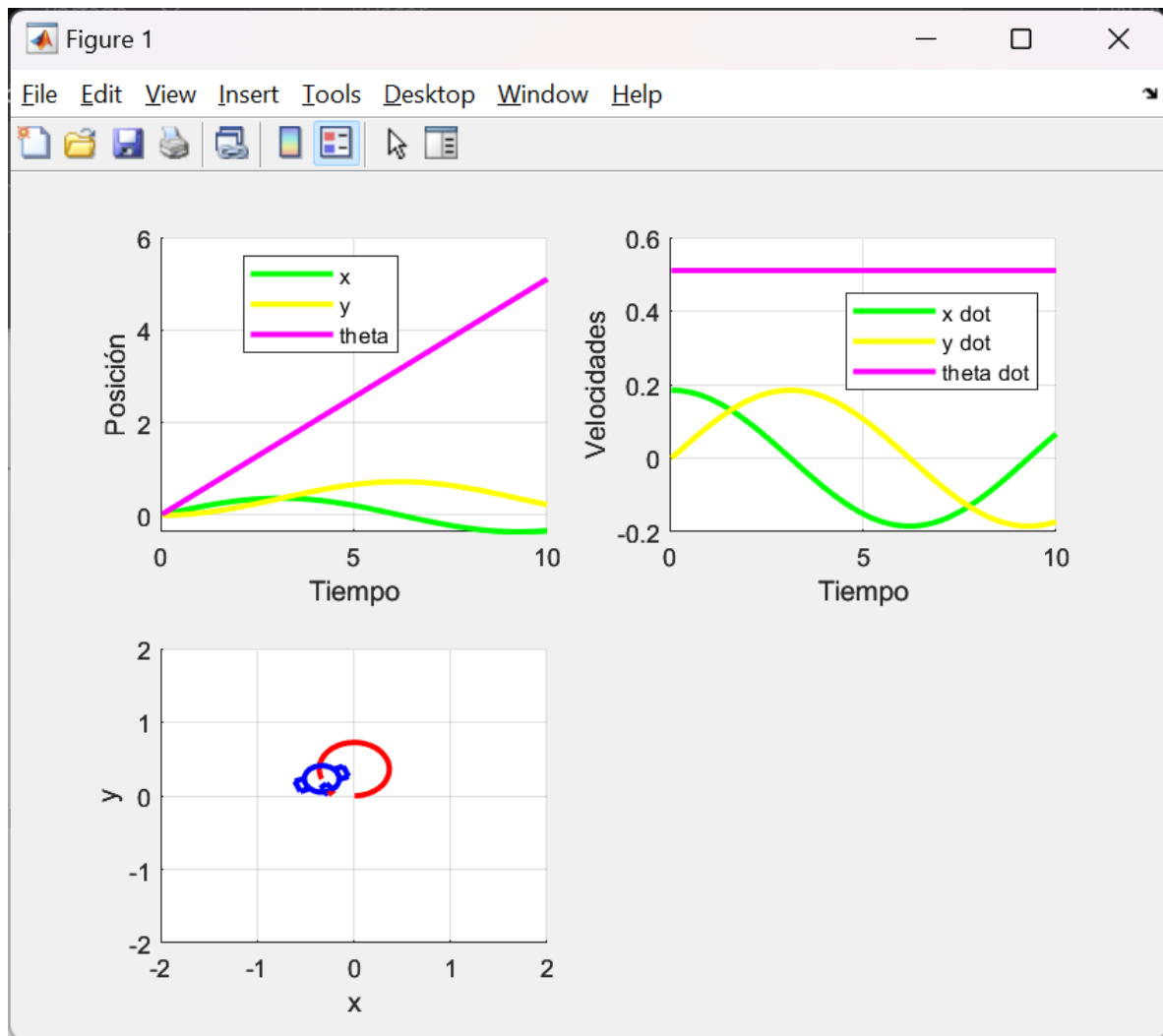
- vs, $\alpha \leftarrow -0.2, 0.0$



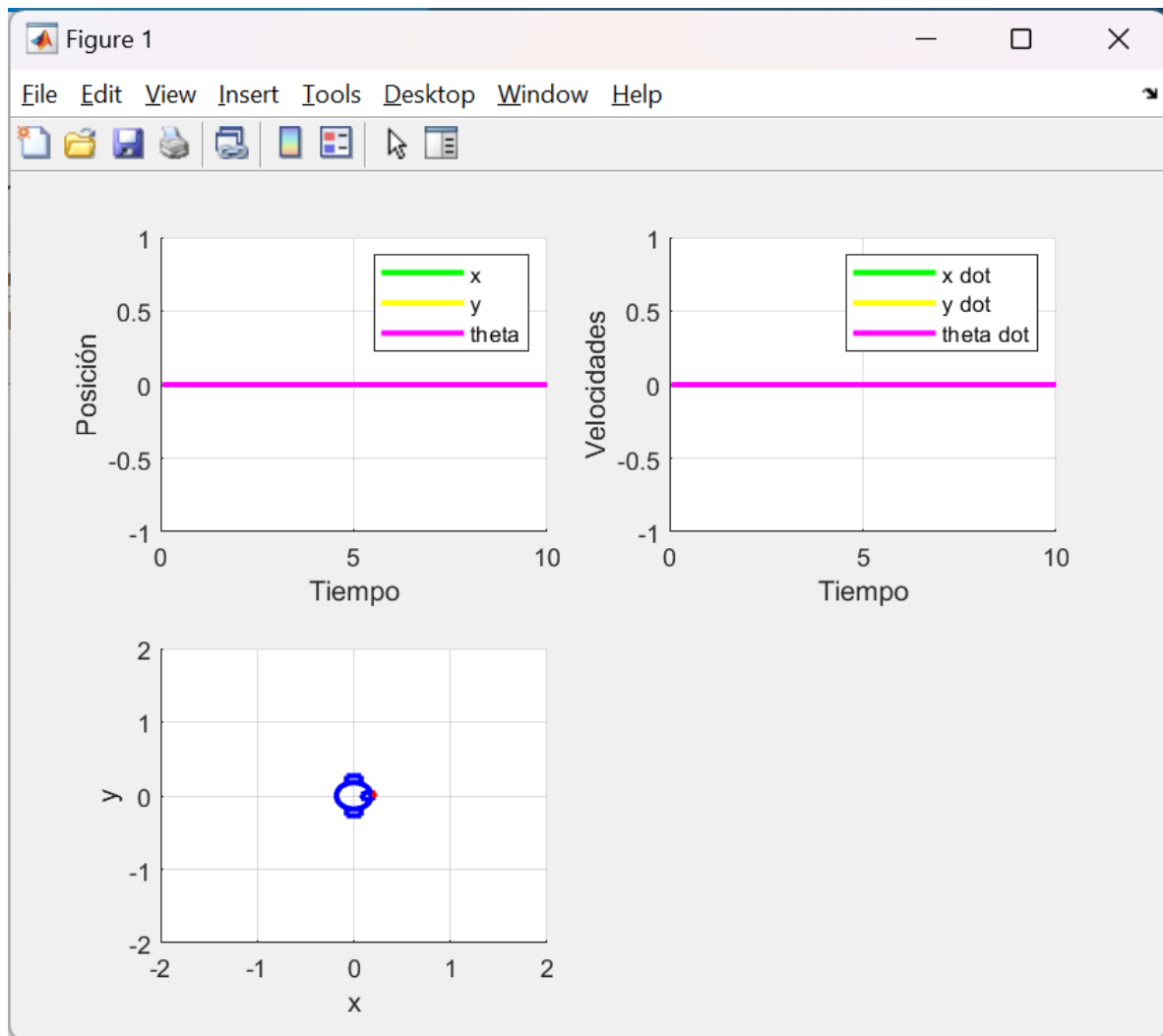
- vs, $\alpha \leftarrow -0.2, \pi/8$



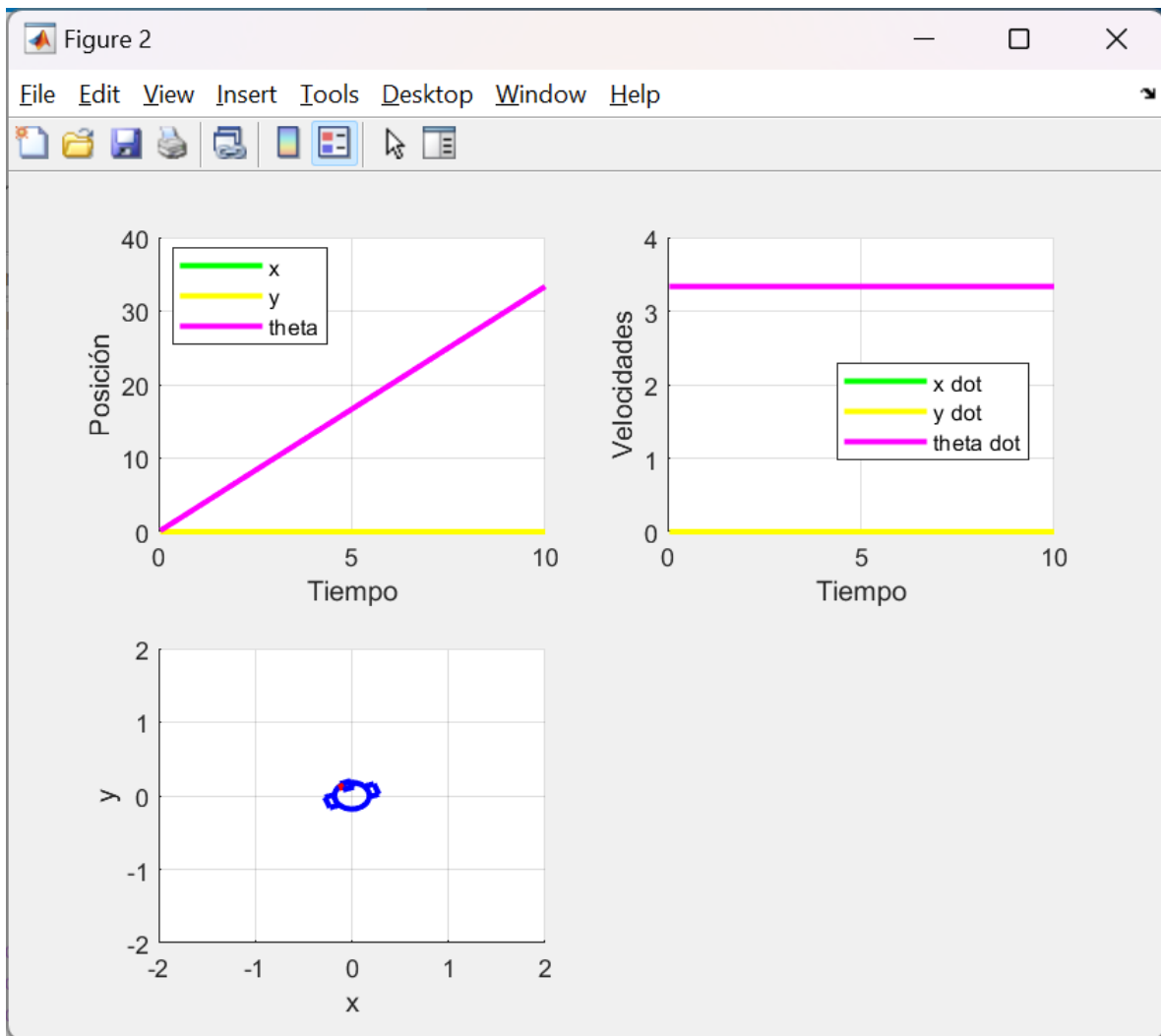
- vs, $\alpha \leftarrow 0.2, \pi/8$



- vs, $\alpha \leftarrow 0.0, \pi/8$



- vs, $\alpha \leftarrow 0.5, \pi/2$



Conclusión

Estudiamos el comportamiento de un robot móvil con un movimiento de tipo triciclo gracias a las gráficas de posición y velocidad, obtenidas con ayuda de las ecuaciones del modelo cinemático de acuerdo con la velocidad lineal de entrada y el ángulo de giro α en la rueda guía.