

Centro universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías



INRO

Robótica Móvil

Actividad 2 – Diferencial

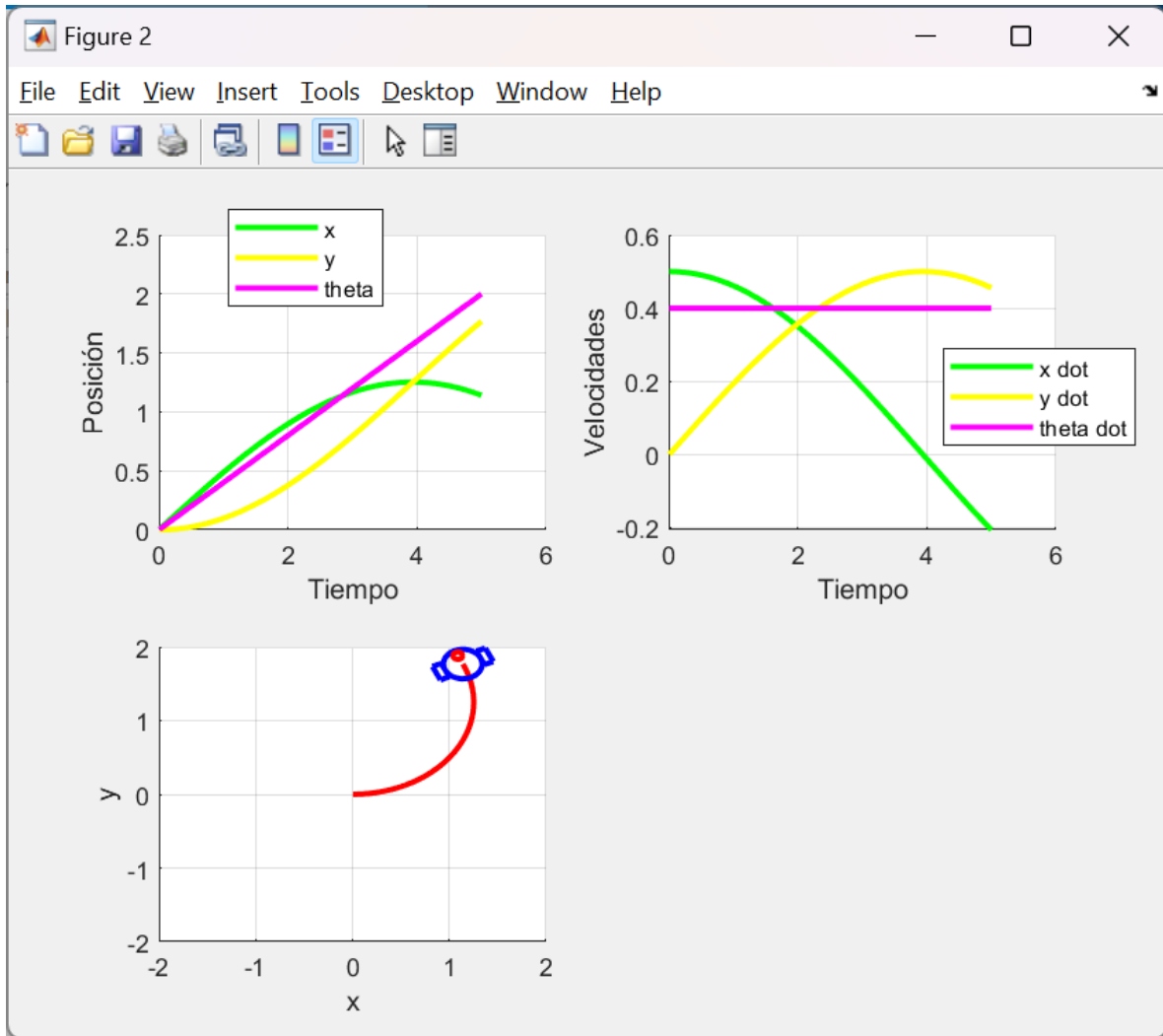
Julio Alexis González Villa

220839961

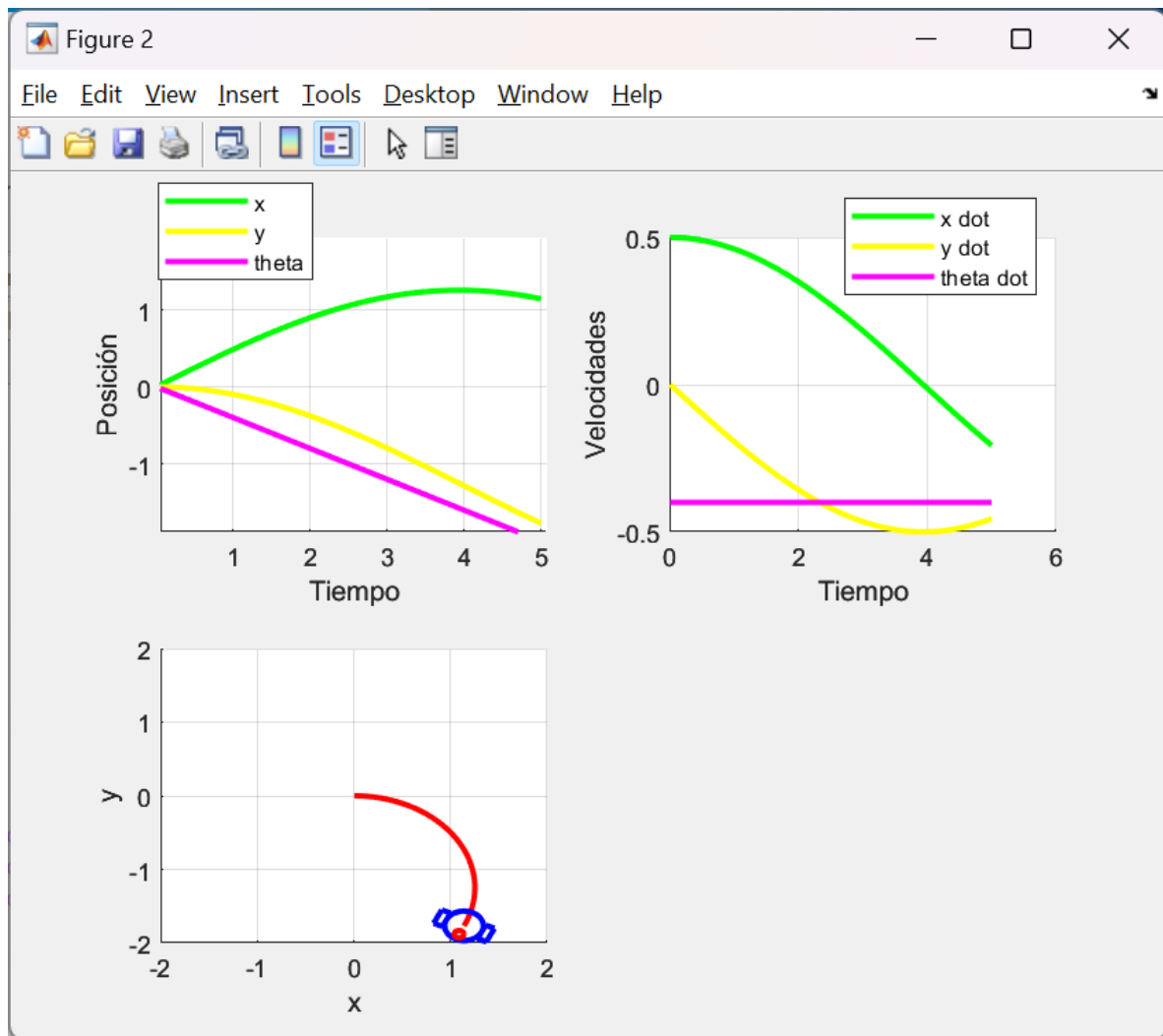
Objetivo: Implementa una simulación del modelo diferencial a lazo abierto.

Resultados

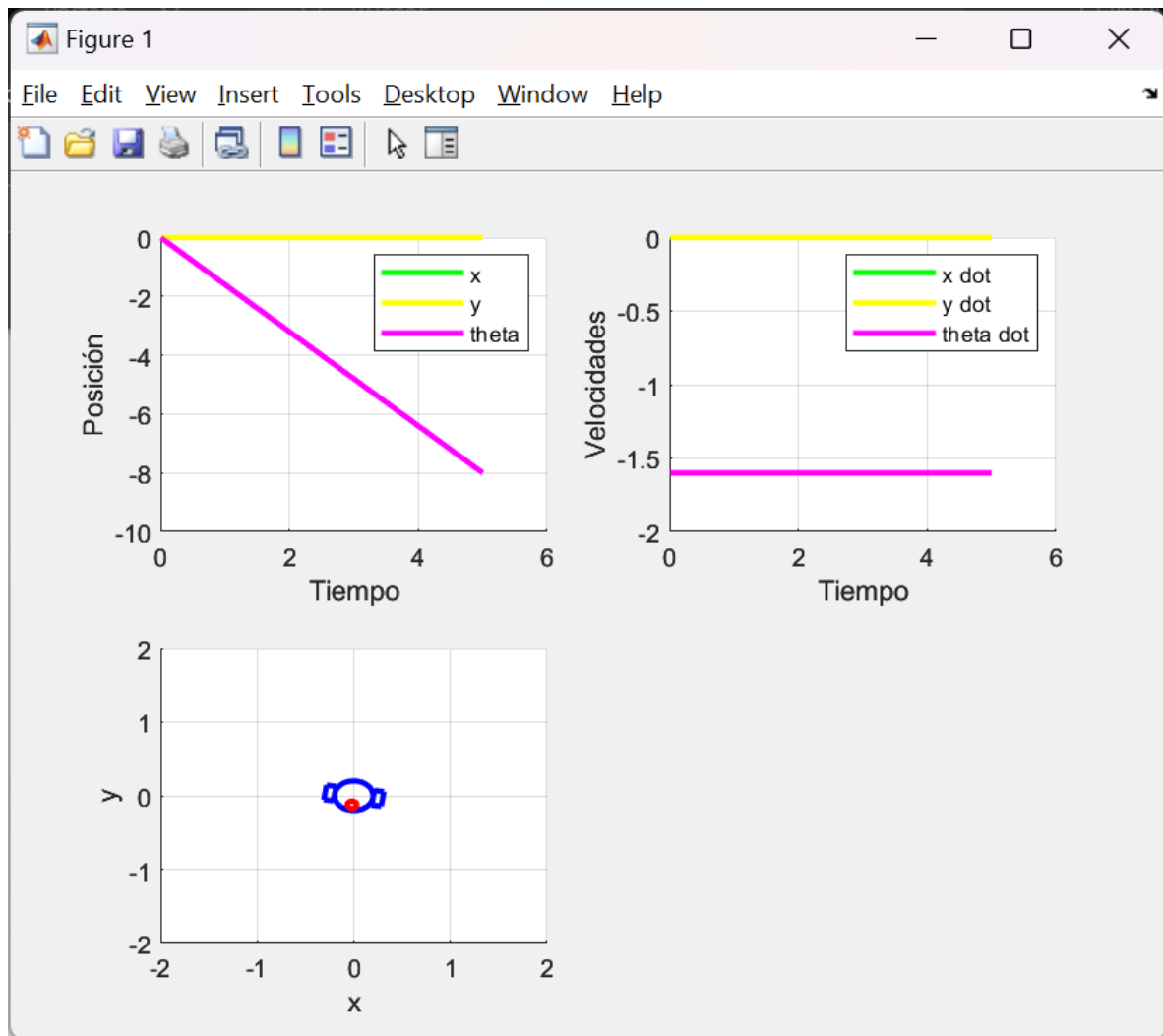
- $w_r, w_l \leftarrow 3.0, 2.0$



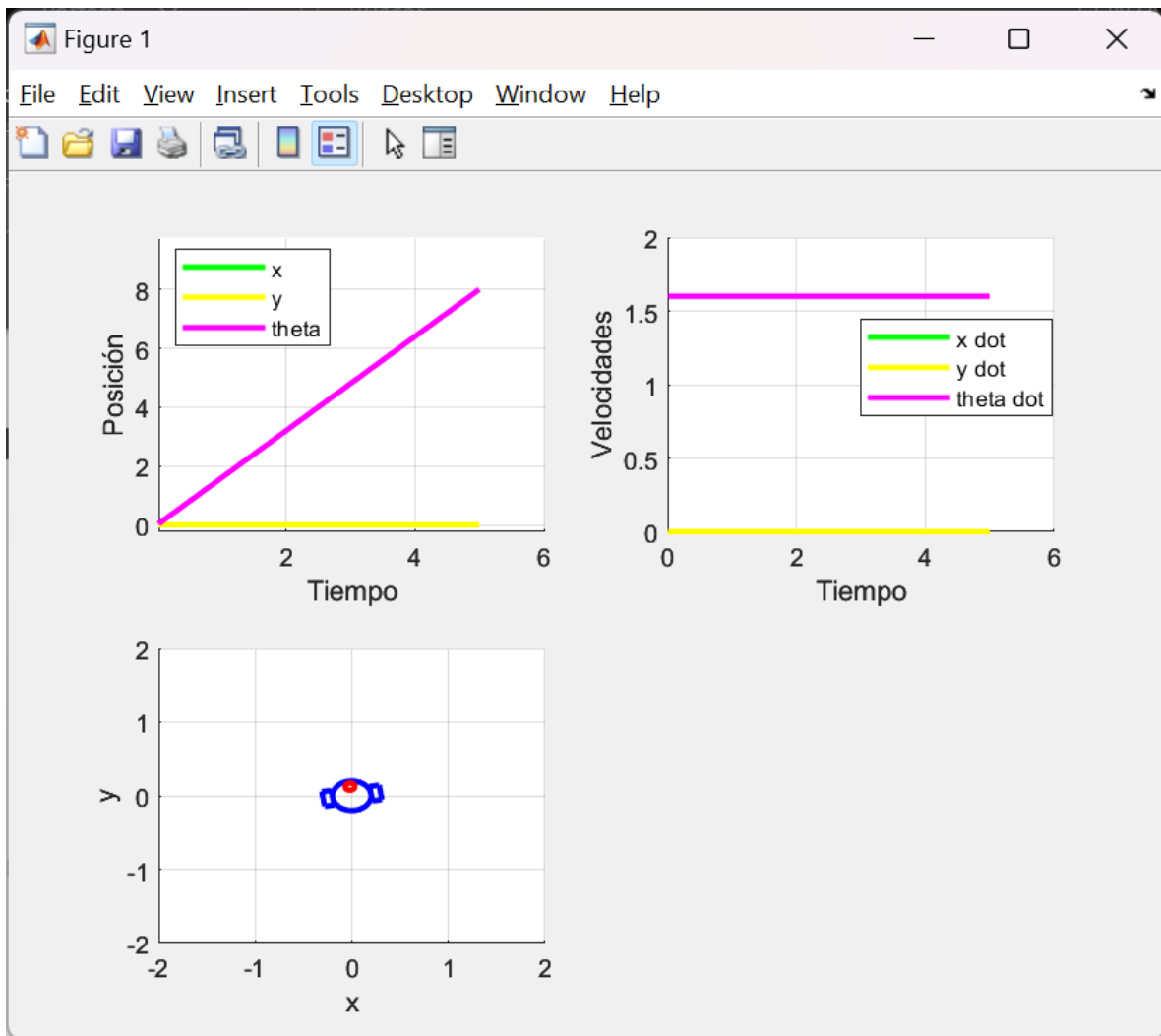
- $w_r, w_l \leftarrow 2.0, 3.0$



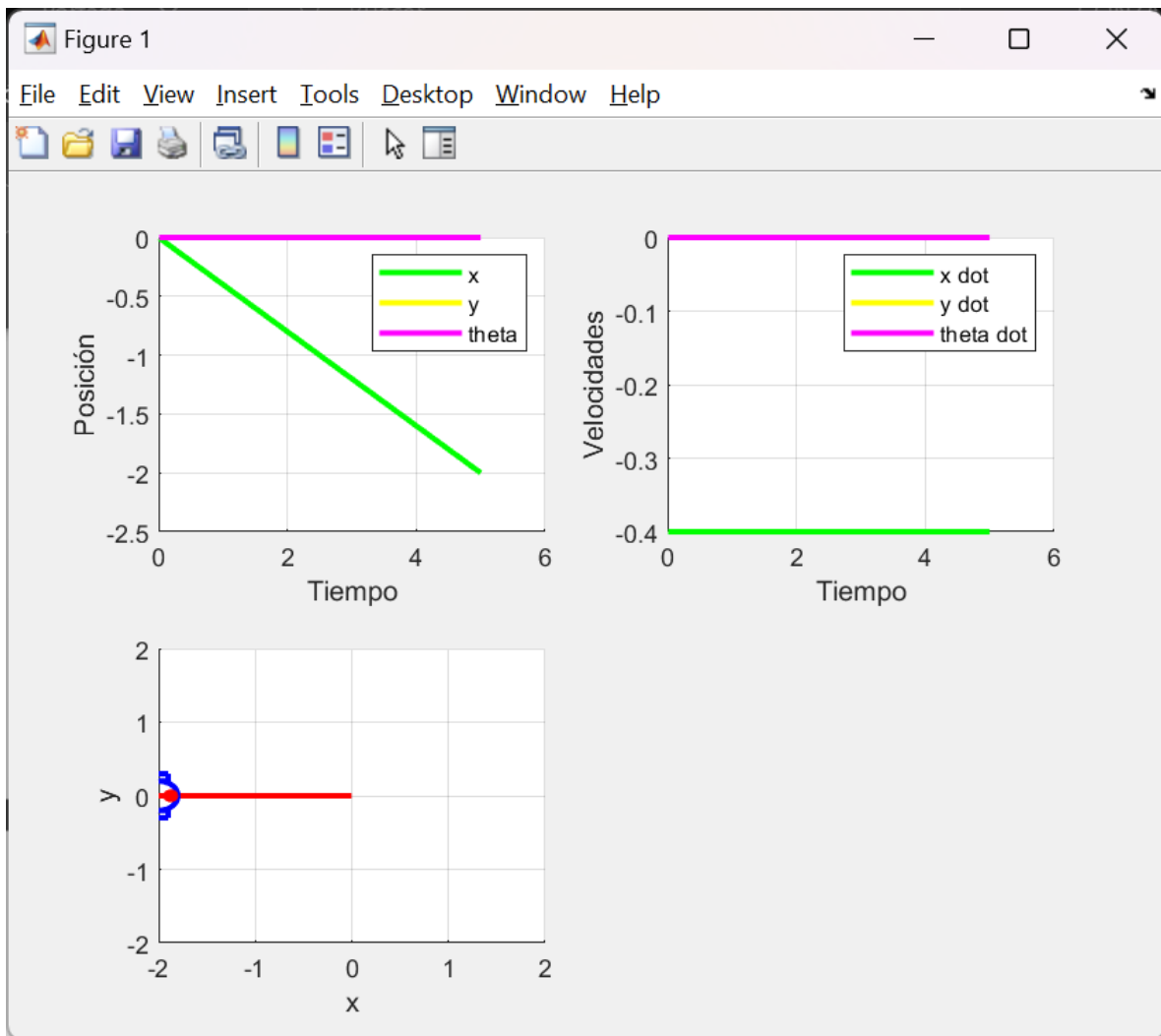
- $w_r, w_l \leftarrow -2.0, 2.0$



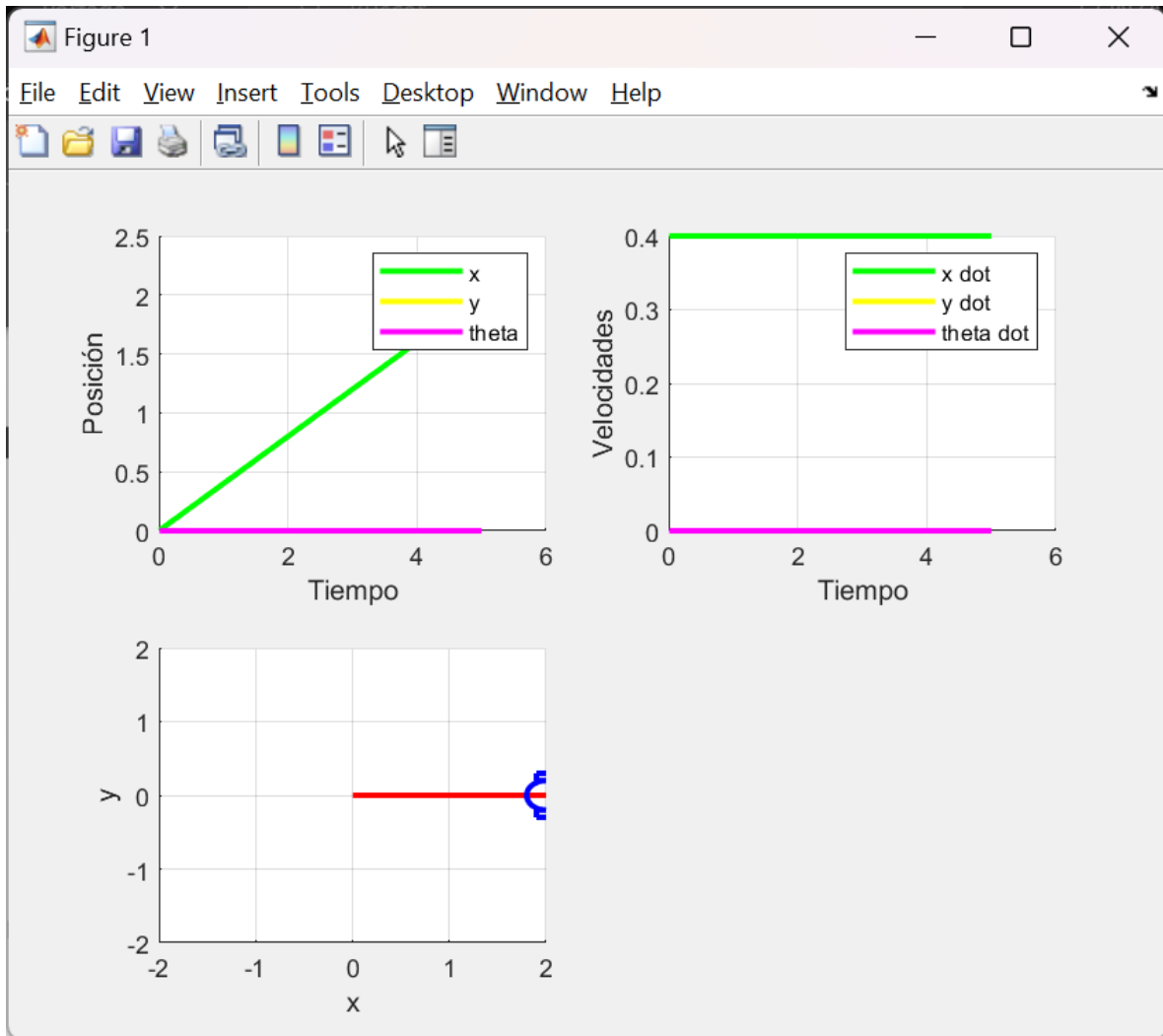
- $w_r, w_l \leftarrow 2.0, -2.0$



- $w_r, w_l \leftarrow -2.0, -2.0$



- $w_r, w_l \leftarrow 2.0, 2.0$



Conclusión

Aprendí cómo funciona el modelo cinemático del robot diferencial. Analizamos como a pesar de que su modelo es diferente al monociclo, básicamente puede alcanzar o realizar las mismas acciones.