

**Centro universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías**



**INRO**

**Robótica Móvil**

**Actividad 4 – Coche**

**Julio Alexis González Villa**

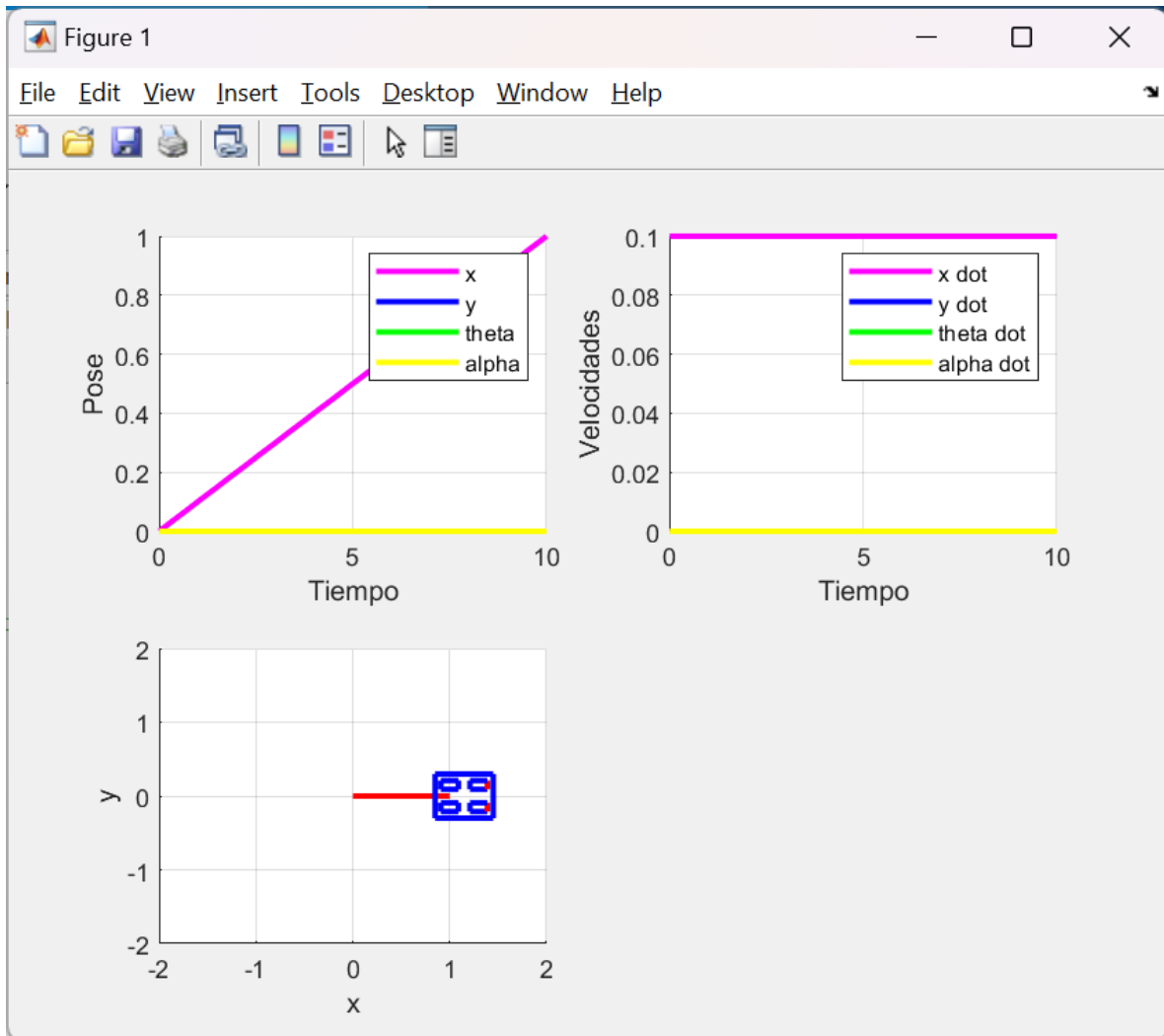
**220839961**

**Objetivo:** Implementa una simulación del modelo coche con tracción delantera y trasera a lazo abierto.

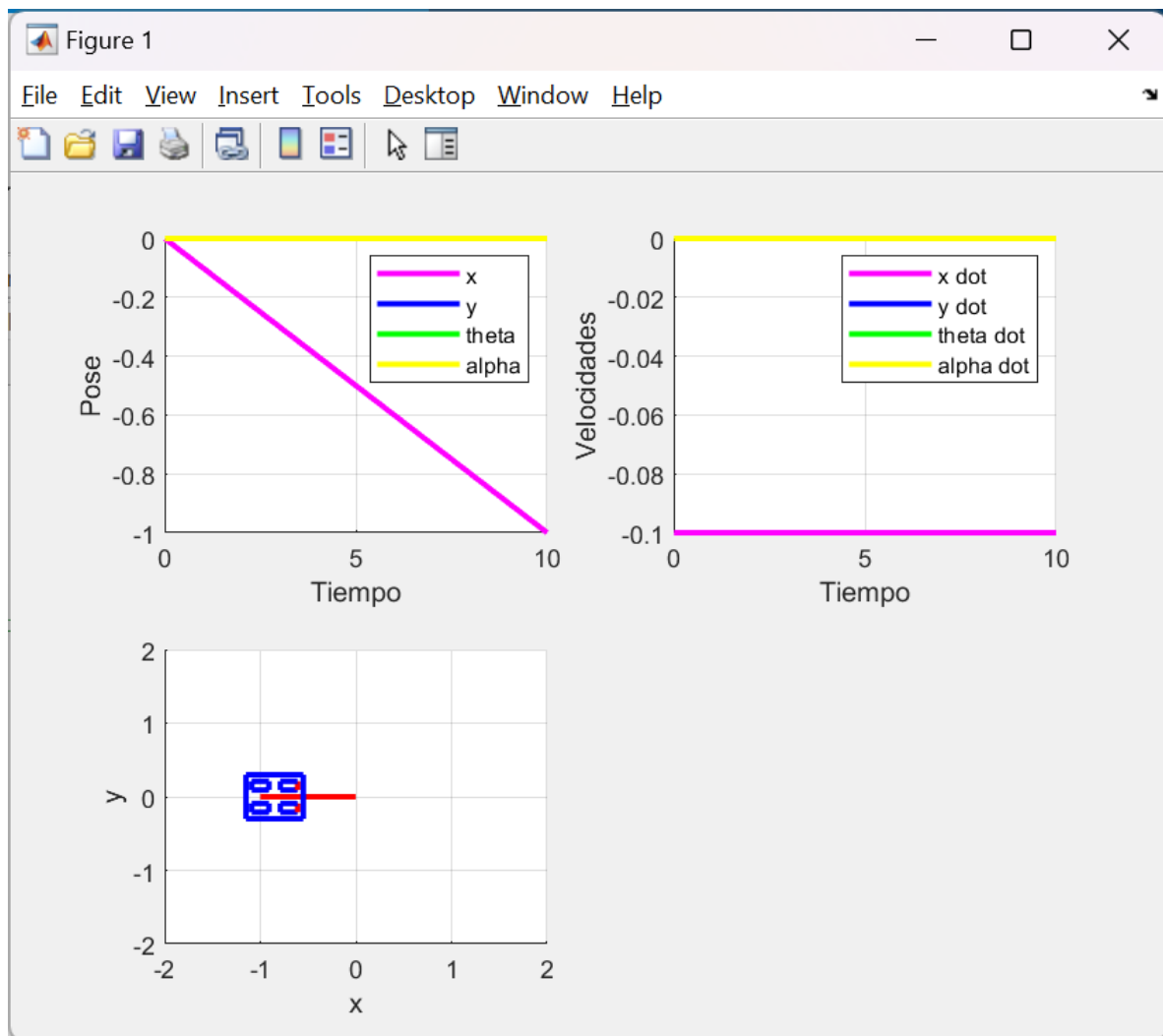
## Resultados

- Tracción delantera

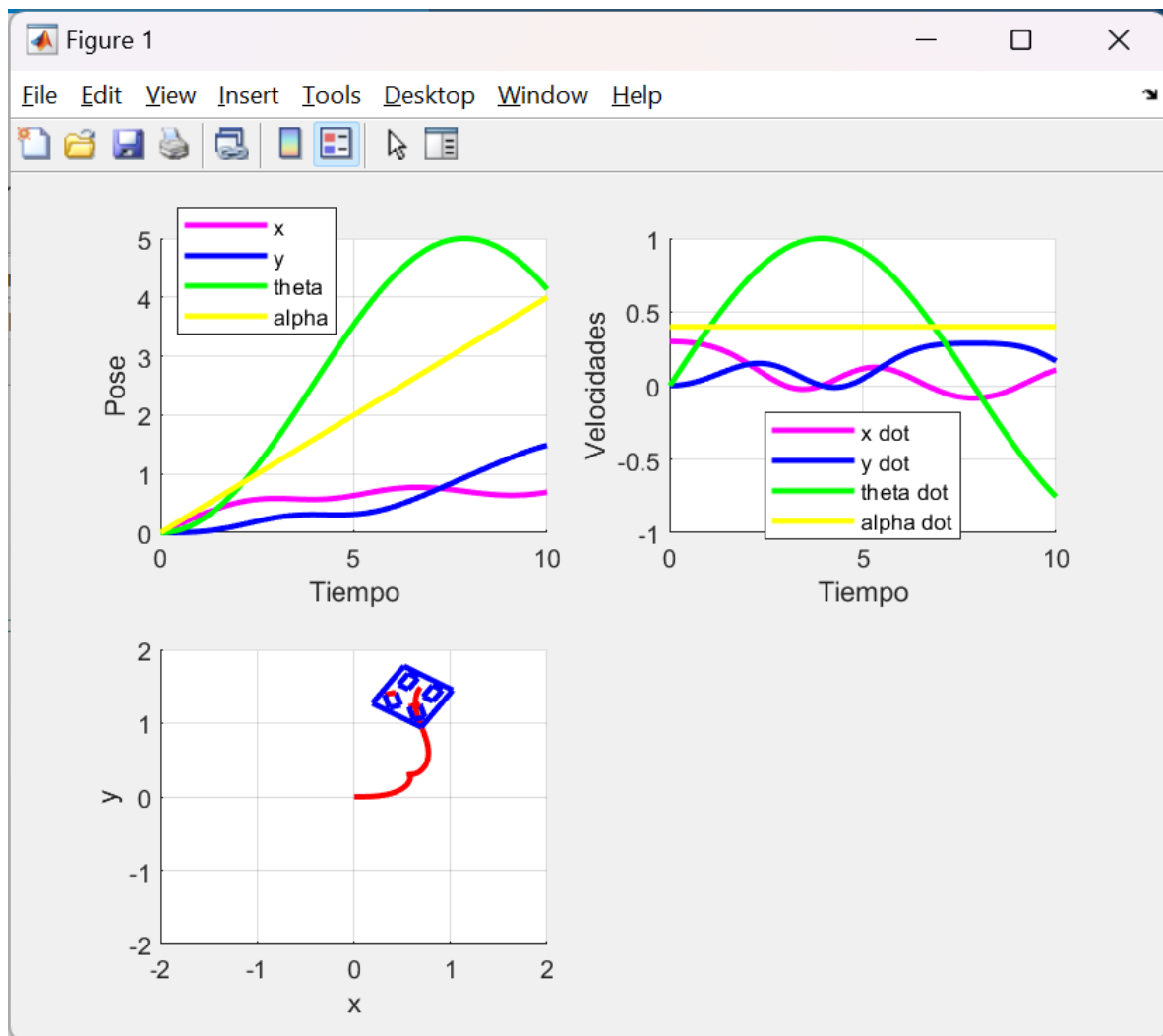
$v_s, w_\alpha \leftarrow 0.1, 0.0$



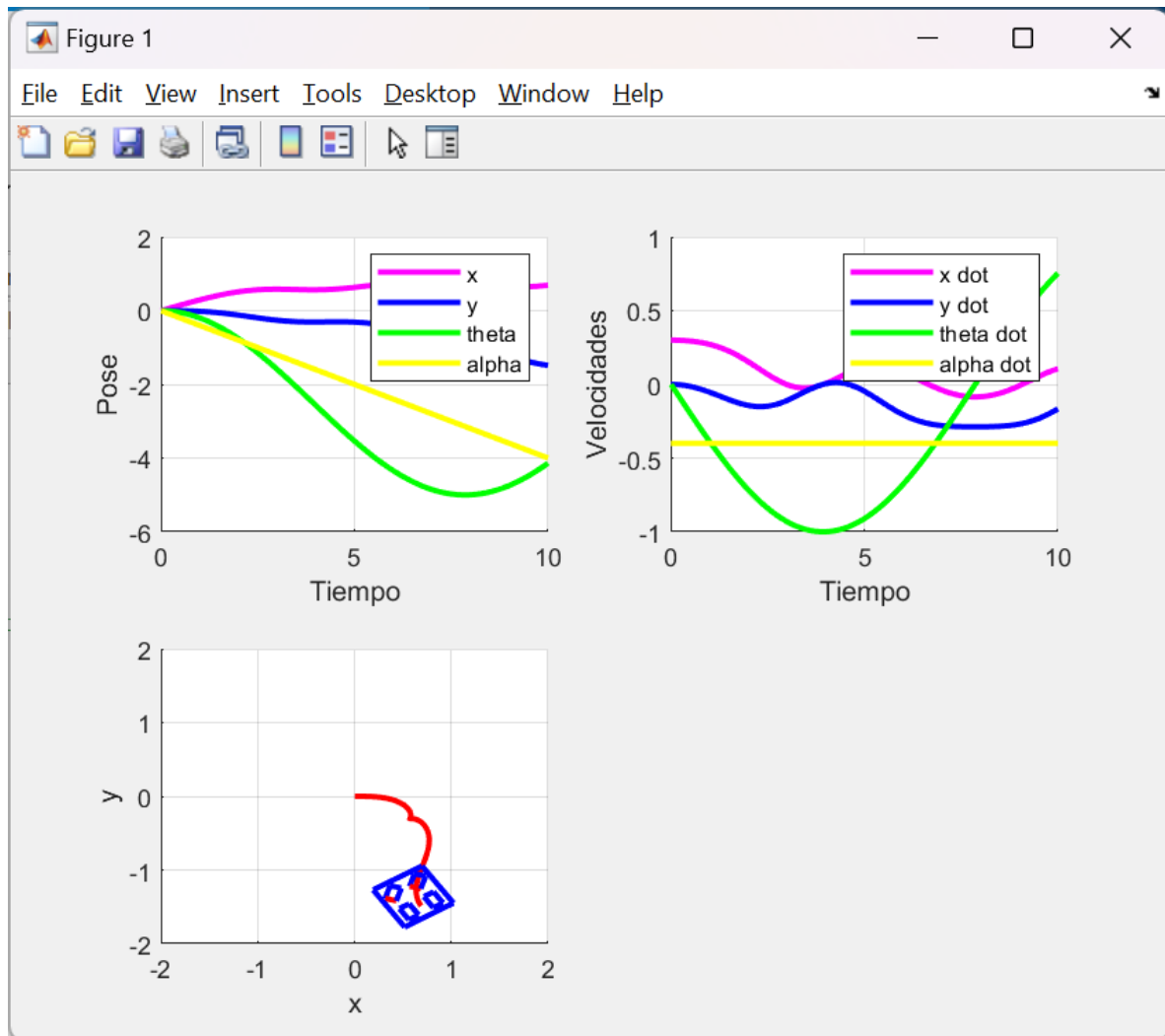
vs,  $\omega\alpha \leftarrow -0.1, 0.0$



vs,  $w\alpha \leftarrow 0.3, 0.4$

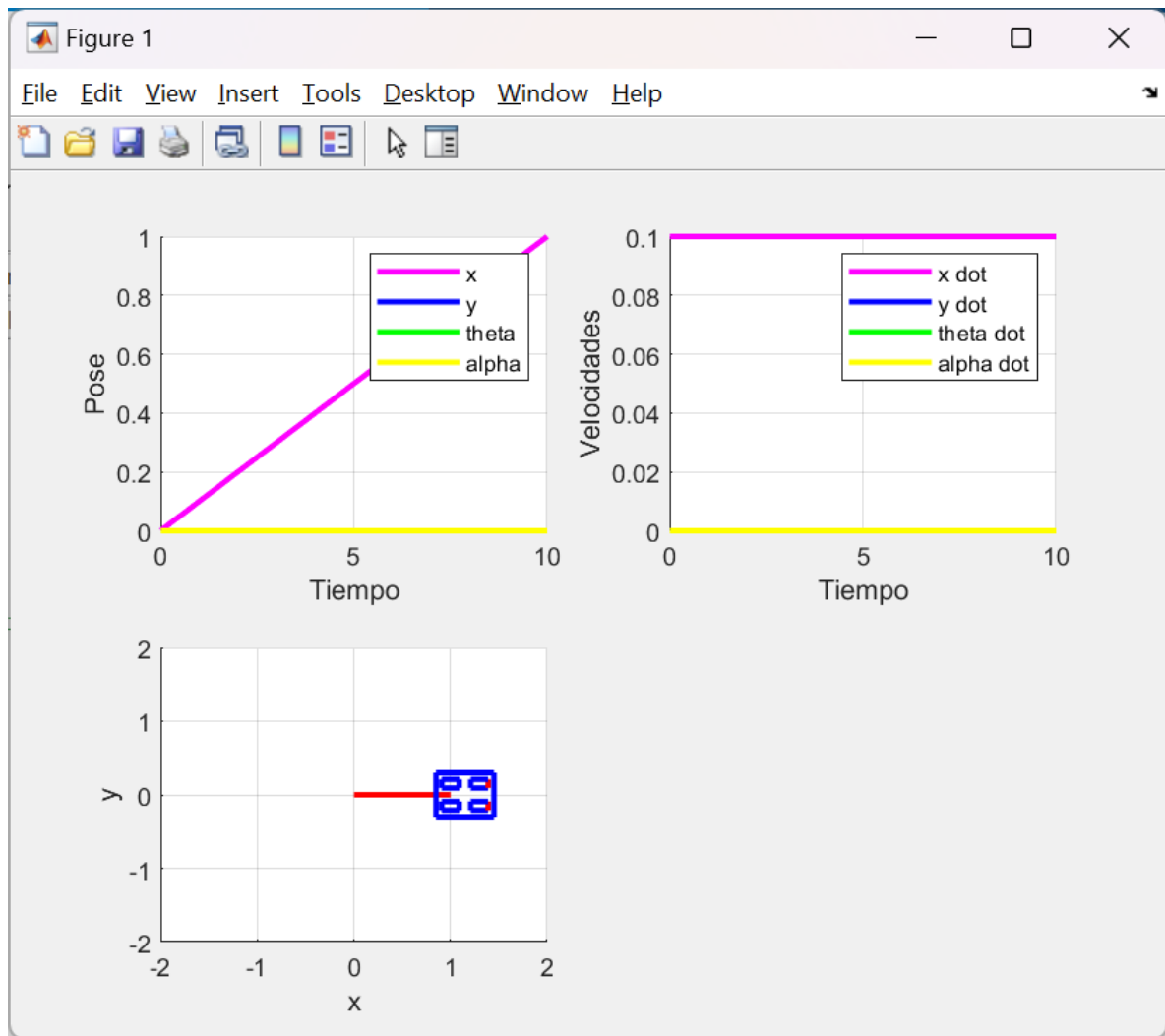


**vs,  $w\alpha \leftarrow 0.3, -0.4$**

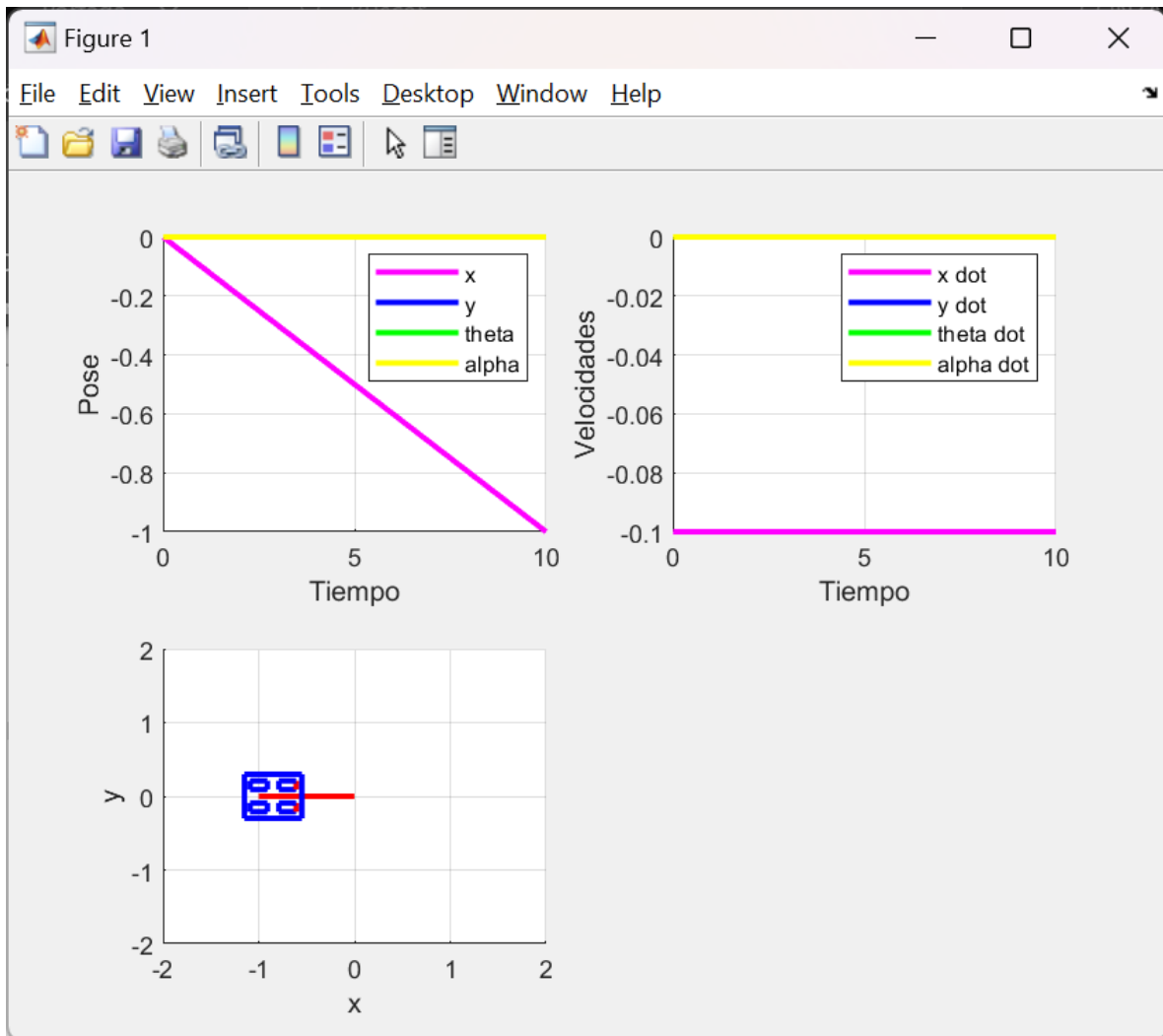


- **Tracción trasera**

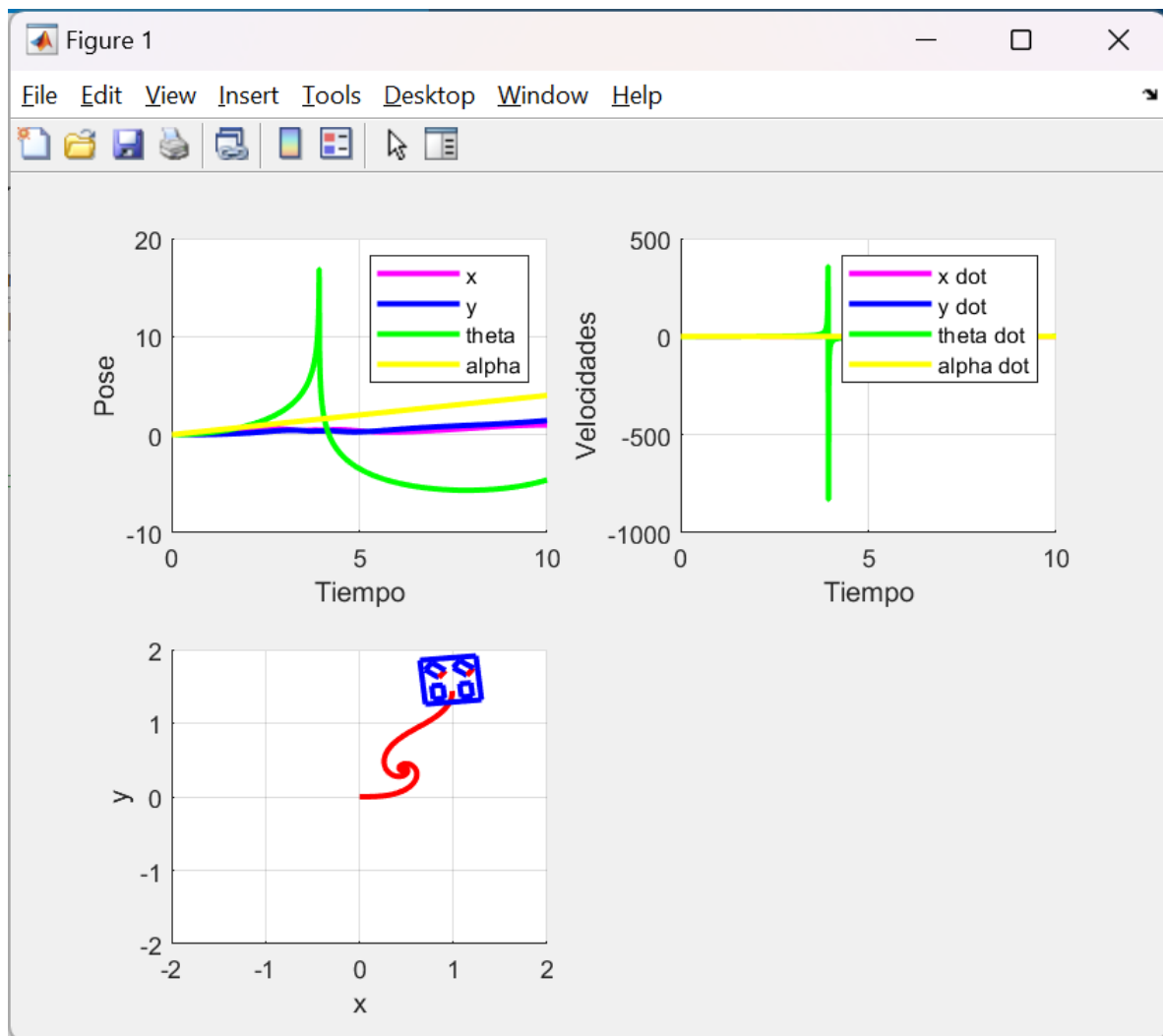
**vs,  $w\alpha \leftarrow 0.1, 0.0$**



vs,  $\omega\alpha \leftarrow -0.1, 0.0$

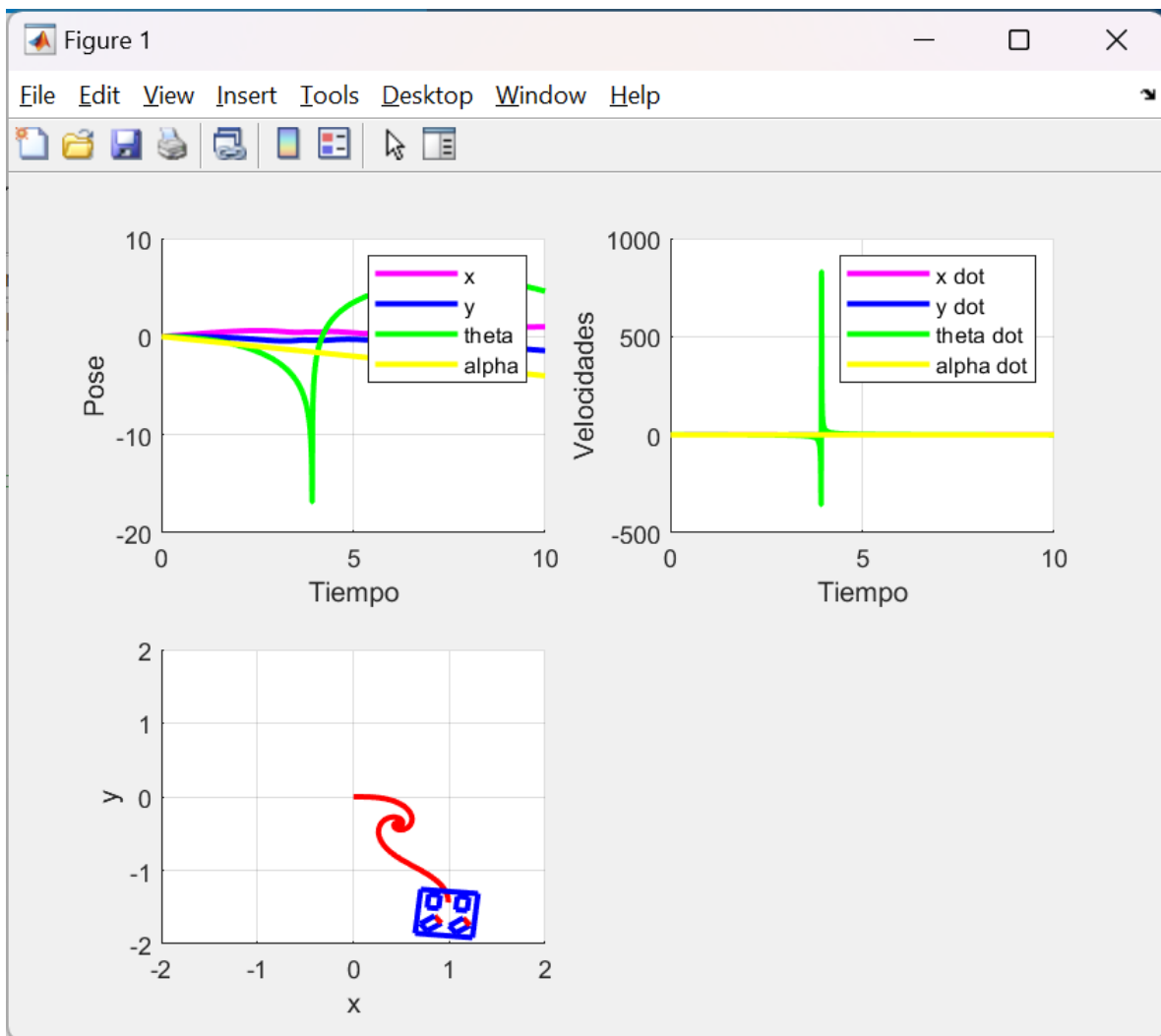


vs,  $w\alpha \leftarrow 0.3, 0.4$





vs,  $w\alpha \leftarrow 0.3, -0.4$



## Conclusión

Estudiamos el comportamiento de un robot móvil de tipo coche con tracción trasera y delantera, gracias a las gráficas de posición y velocidad, obtenidas con ayuda de las ecuaciones del modelo cinemático para cada una de las tracciones.