

Centro Universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías



INRO

Robótica Móvil

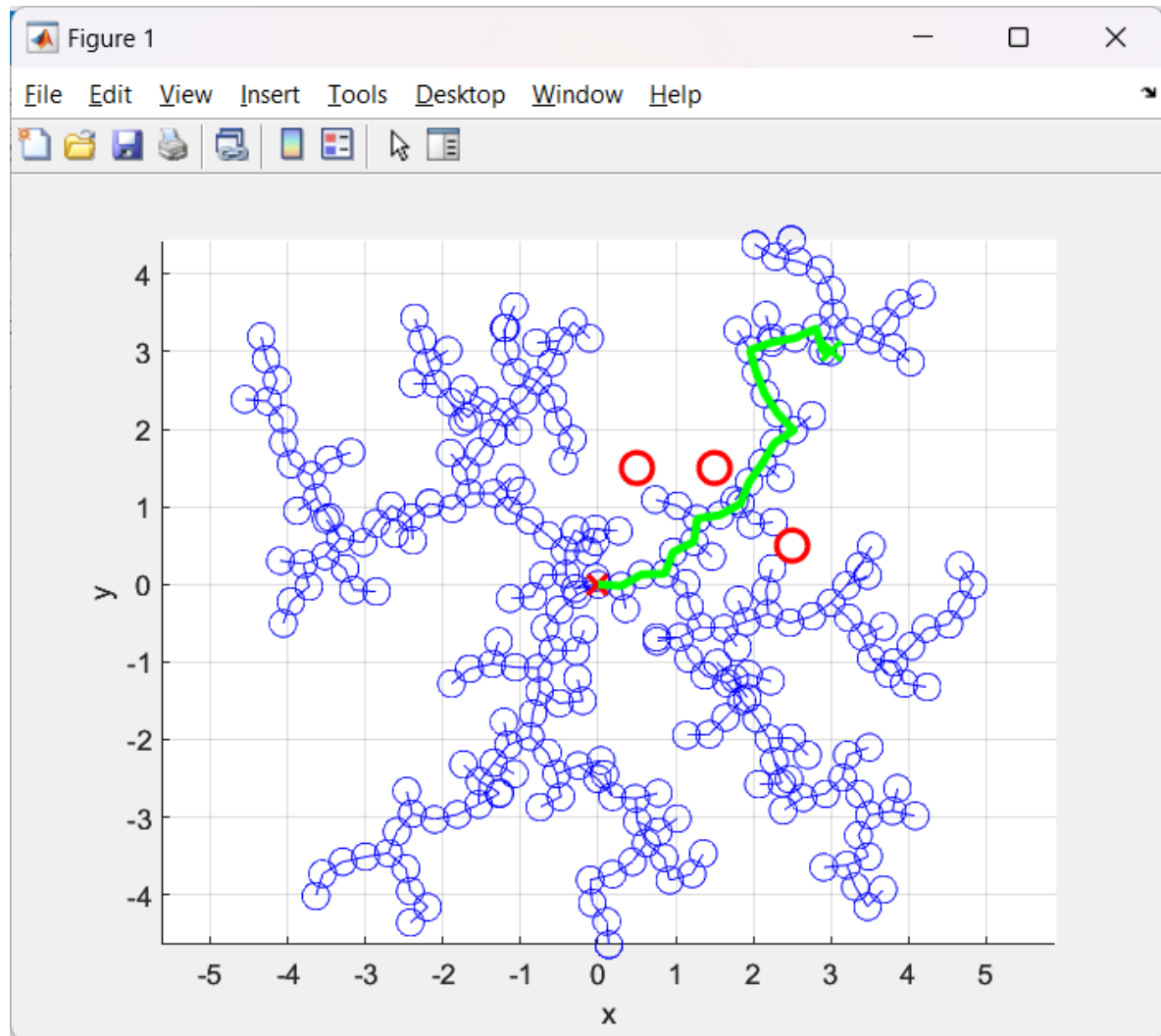
Actividad 11

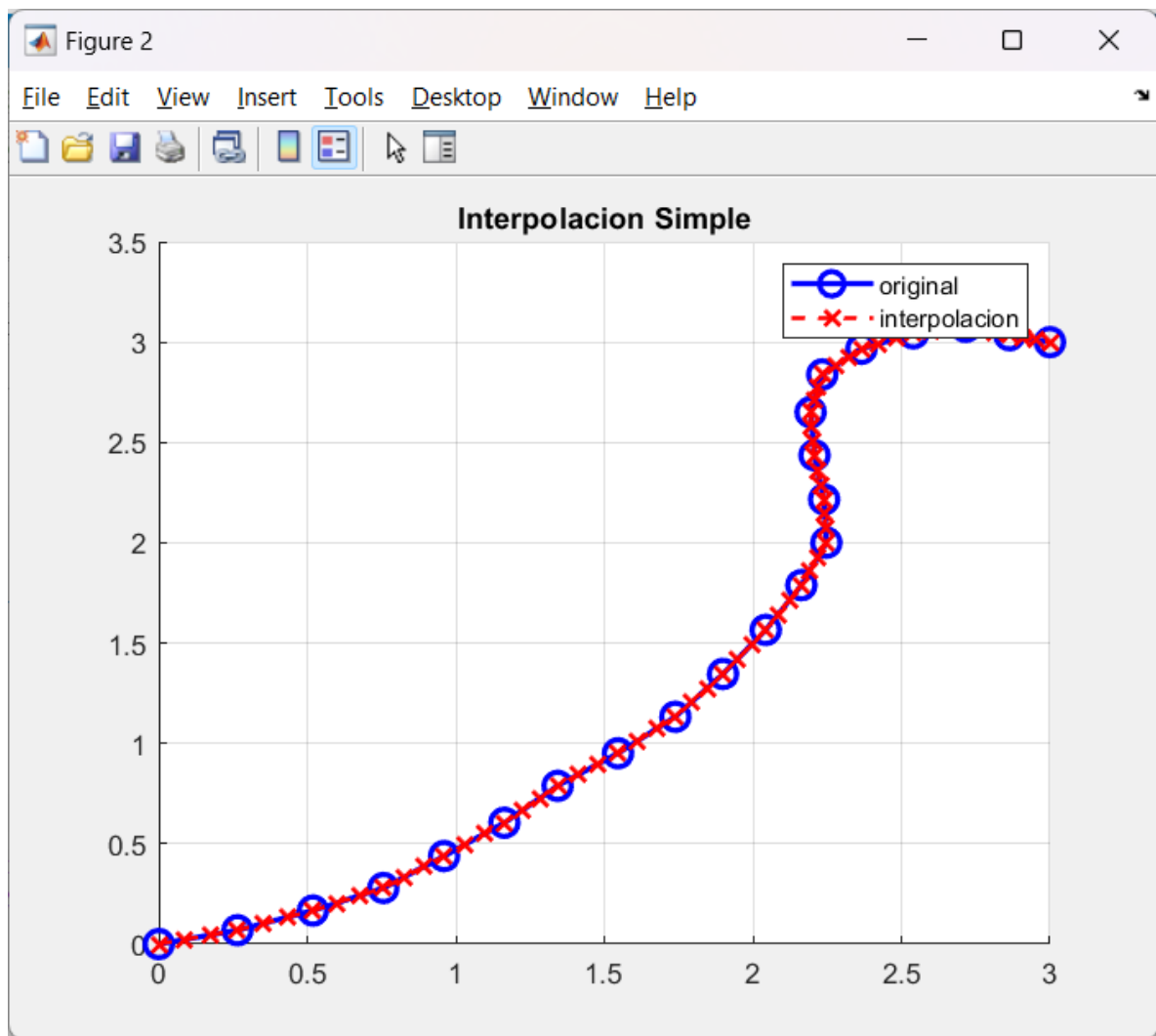
Julio Alexis González Villa

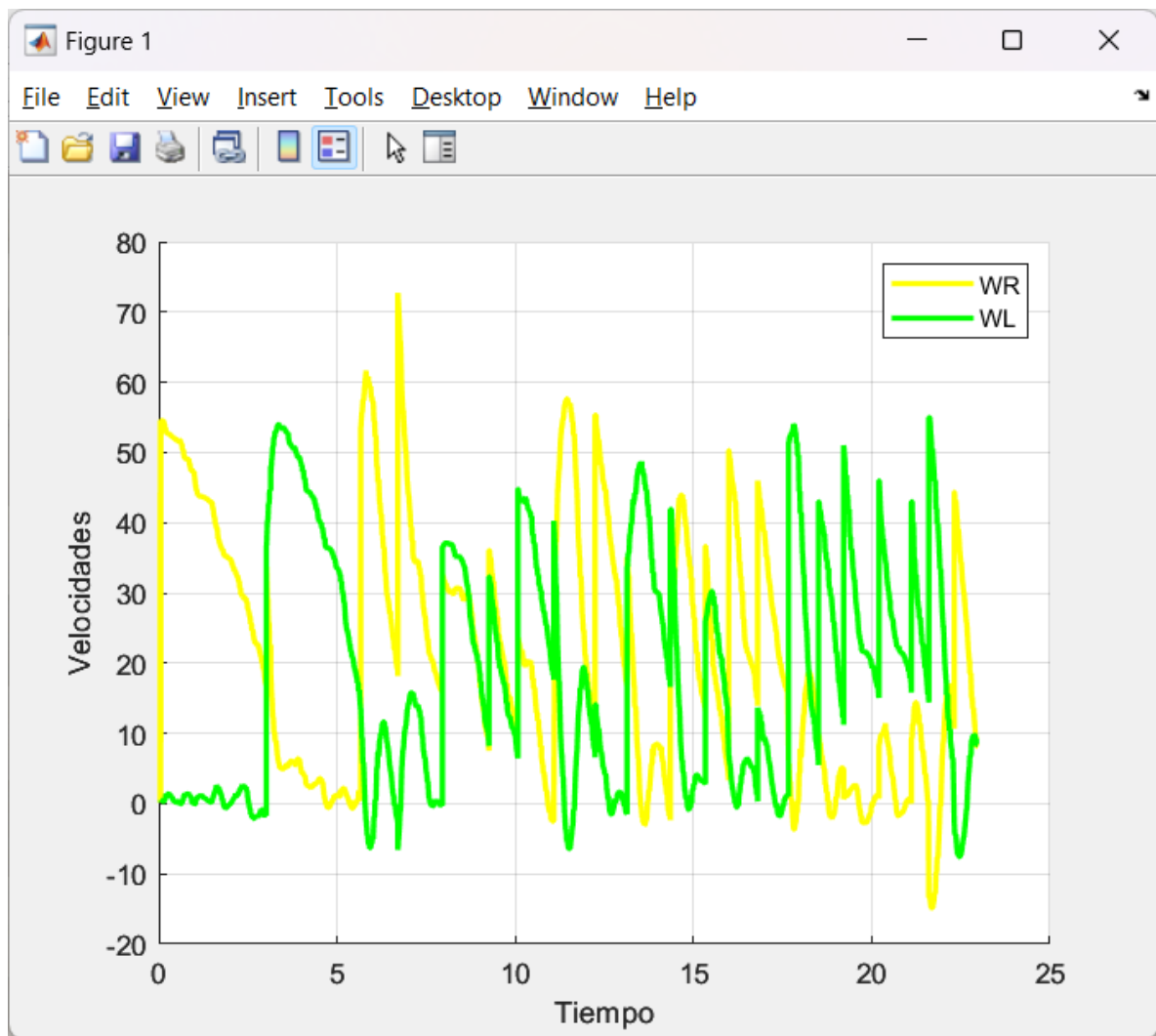
220839961

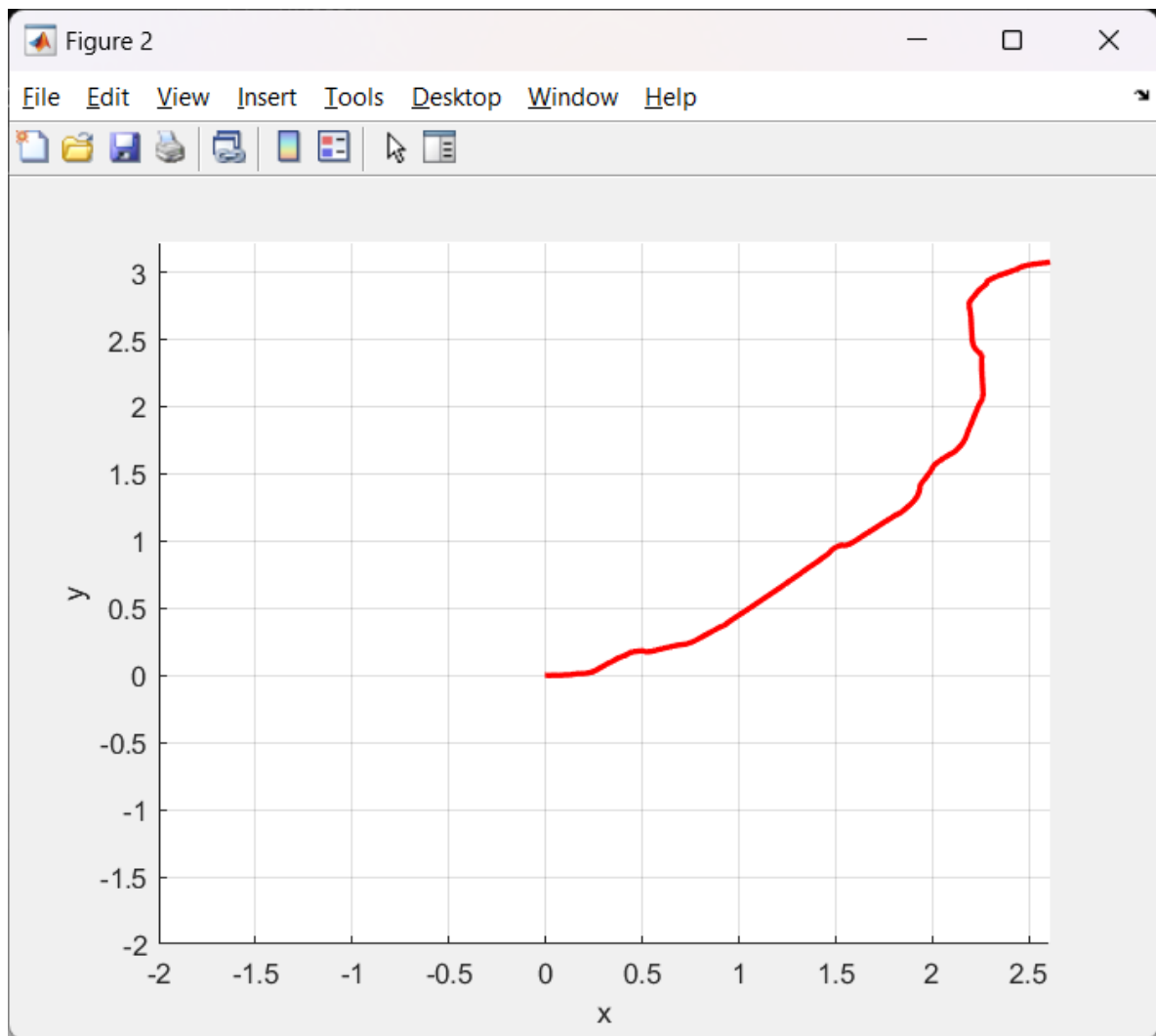
Objetivo: Implementar el algoritmo de campo de potencial artificial o el algoritmo RRT para calcular una trayectoria libre de colisiones. Posteriormente, aplica una estrategia de control para su seguimiento. En este caso utilizamos un robot móvil diferencial.

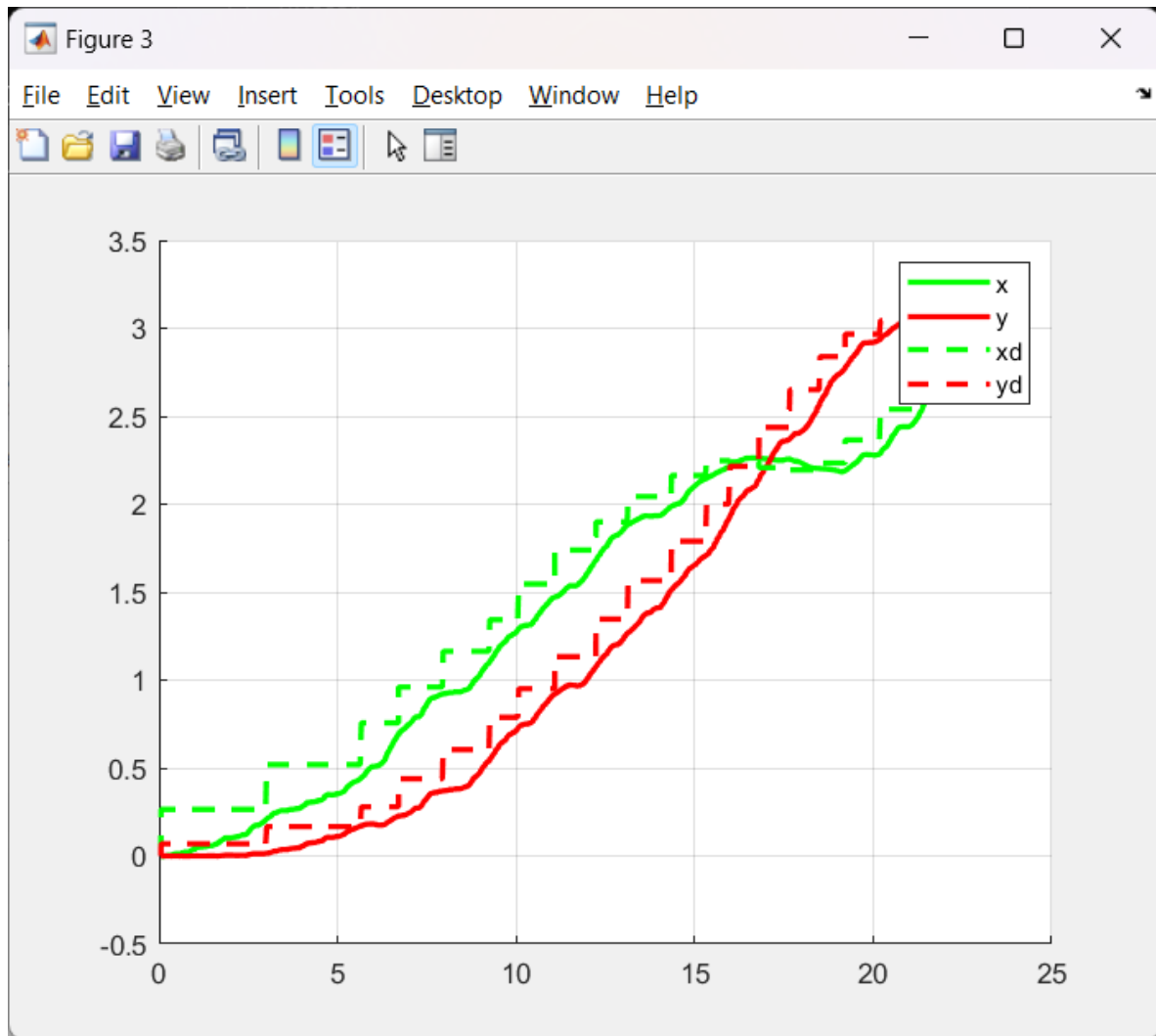
Resultados:











Conclusión

En esta actividad implementamos con éxito el algoritmo RRT para una trayectoria libre de colisiones, aunque tuve que calcular varias veces la trayectoria para obtener una que tuviera el suficiente espacio para evitar las colisiones ya que algunas pasaban muy cerca del obstáculo y nuestro robot se atoraba en esos puntos aunque según la trayectoria si podía pasar.