**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:**

Gráfico, Gráfico de dispersión

Descripción generada automáticamente

Gráfico, Gráfico de líneas

Descripción generada automáticamente

Interfaz de usuario gráfica, Gráfico

Descripción generada automáticamente

Gráfico, Gráfico de líneas

Descripción generada automáticamente

Gráfico

Descripción generada automáticamente

**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.