**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**

**vs, wα ← 0.1,0.0**

Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente

**vs, wα ← −0.1,0.0**

Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente

**vs, wα ← 0.3,0.4**

Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente

**vs, wα ← 0.3, −0.4**

Interfaz de usuario gráfica, Gráfico

Descripción generada automáticamente

* **Tracción trasera**

**vs, wα ← 0.1,0.0**

Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente

**vs, wα ← −0.1,0.0**

Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente

**vs, wα ← 0.3,0.4**

Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente

**vs, wα ← 0.3, −0.4**

Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente

**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.