Para moverlo hay que usar 2 ruedas (o 4 para mayor agarre y por motivos de centro de masa). Esto incluye los 4 motores DC con sus drivers: brushed o coreless ANALIZAR PROS Y CONTRAS.

Para que la laucha se mueva en línea recta por los pasillos y se mantenga en el medio hará falta realizar un control PID utilizando sensores IR a los costados para medir las distancias respecto de cada pared.

El mapeo del laberinto requerirá un sensor IR en la punta para saber cuando hay una pared o curva. Para calcular la longitud de los pasillos hay que medir el recorrido en línea recta hecho por la laucha, eso se puede hacer tanto con unos encoders en las ruedas como con un chip IMU (acelerómetro + giroscopio) ANALIZAR PROS Y CONTRAS.

Entonces:

* ESP32 (<https://www.youtube.com/watch?v=l3LR_ljKEPQ&feature=youtu.be>)
* Ruedas x2
* Motores DC x2
* Drivers x2 o x1 doble
* Encoders de cuadratura x2
* Sensor IR x3 o x5
* Giroscopio
* Estructura o PCB