Ejercicio 1:

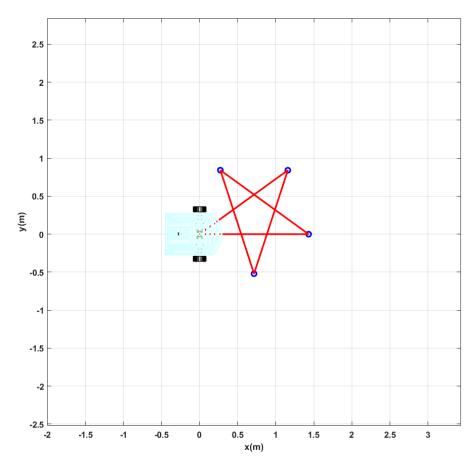


Figura 1. Estrella creada apartir de velocidad angular y lineal

Como podemos observar es una estrella la cual se genera invertida, la cual inicia y termina en el mismo lugar. Por lo que su pose final es $(0, 0, 0^{\circ})$.

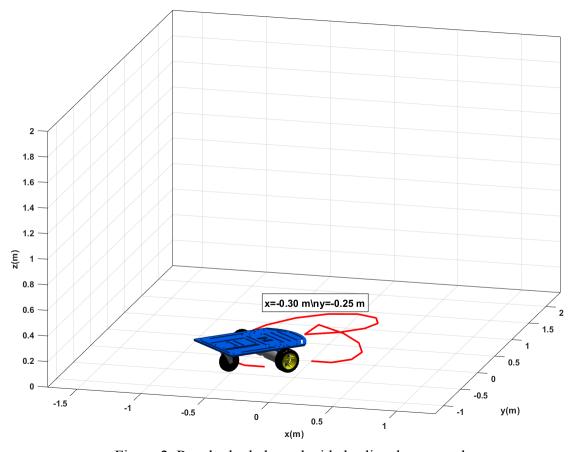


Figura 2. Resultado de las velocidades lineales y angulares.

Como podemos observar se genera un frijol, este fue generado en lazo abierto por lo que se genera de forma cuadrada ya que cambia de velocidades cada segundo según lo dado en la tabla. Estos resultados se ven reflejados en la Tabla 1 o en .csv salida.

А	В	С	D	Е	F
		sal	ida		
t_s	v_mps	w_radps	x_m	y_m	theta_deg
Number •	Number •	Number •	Number ▼	Number ▼	Number •
t_s	v_mps	w_radps	x_m	y_m	theta_deg
0	0.157075	0.80027777	0	0	0
1	0.17815	0.67222222	0.157075	0	45.8525391
2	0.224175	0.44861111	0.28115779	0.12783145	84.3680353
3	0.2704	0.30666666	0.30315790	0.35092432	110.071558
4	0.3027	0.24222222	0.21035838	0.60490150	127.642264
5	0.314175	-4.1397222	0.02549058	0.84459127	141.520575
6	0.3027	-4.1211111	-0.2204555	1.04008150	-95.668036
7	0.2704	0.30666666	-0.2503515	0.73886145	-331.79030
8	0.224175	0.44861111	-0.0120687	0.86667948	-314.21960
9	0.17815	0.67222222	0.14427320	1.02733943	-288.51608
10	0.157075	0.80027777	0.20084844	1.19626742	-250.00058
11	0.17815	0.67222222	0.14712713	1.34387019	-204.14804
12	0.224175	0.44861111	-0.0154332	1.41675060	-165.63254
13	0.2704	0.30666666	-0.2325969	1.36112390	-139.92902
14	0.3027	0.24222222	-0.4395199	1.18705768	-122.35832
15	0.314175	0.22361111	-0.6015287	0.93136170	-108.48000
16	0.3027	0.24222222	-0.7011139	0.63338735	-95.668036
17	0.2704	0.30666666	-0.7310100	0.33216730	-81.789725
18	0.224175	0.44861111	-0.6923951	0.06453873	-64.219019
19	0.17815	0.67222222	-0.5948942	-0.1373226	-38.515496
20	0.157075	0.80027777	-0.4555025	-0.2482612	-4.4527765
21	NaN	NaN	-0.2984275	-0.2482612	45.8525391

Tabla 1. X,Y , Theta y Velocidad lineal y Velocidad Angular

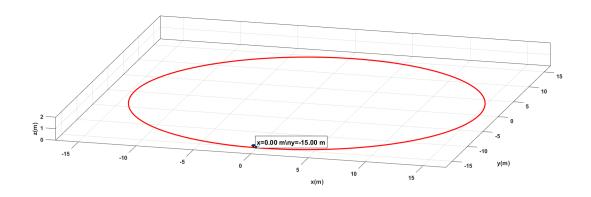


Figura 3. Circunferencia de 15 m de radio

Como podemos observar se genera un círculo donde su posición final es 0,-15. . Por lo que todo el círculo se generó de manera correcta. Con una velocidad lineal constante de 0.65 y una velocidad angular de 0.0433. Esto se puede ver en el .csv velocidades robot.