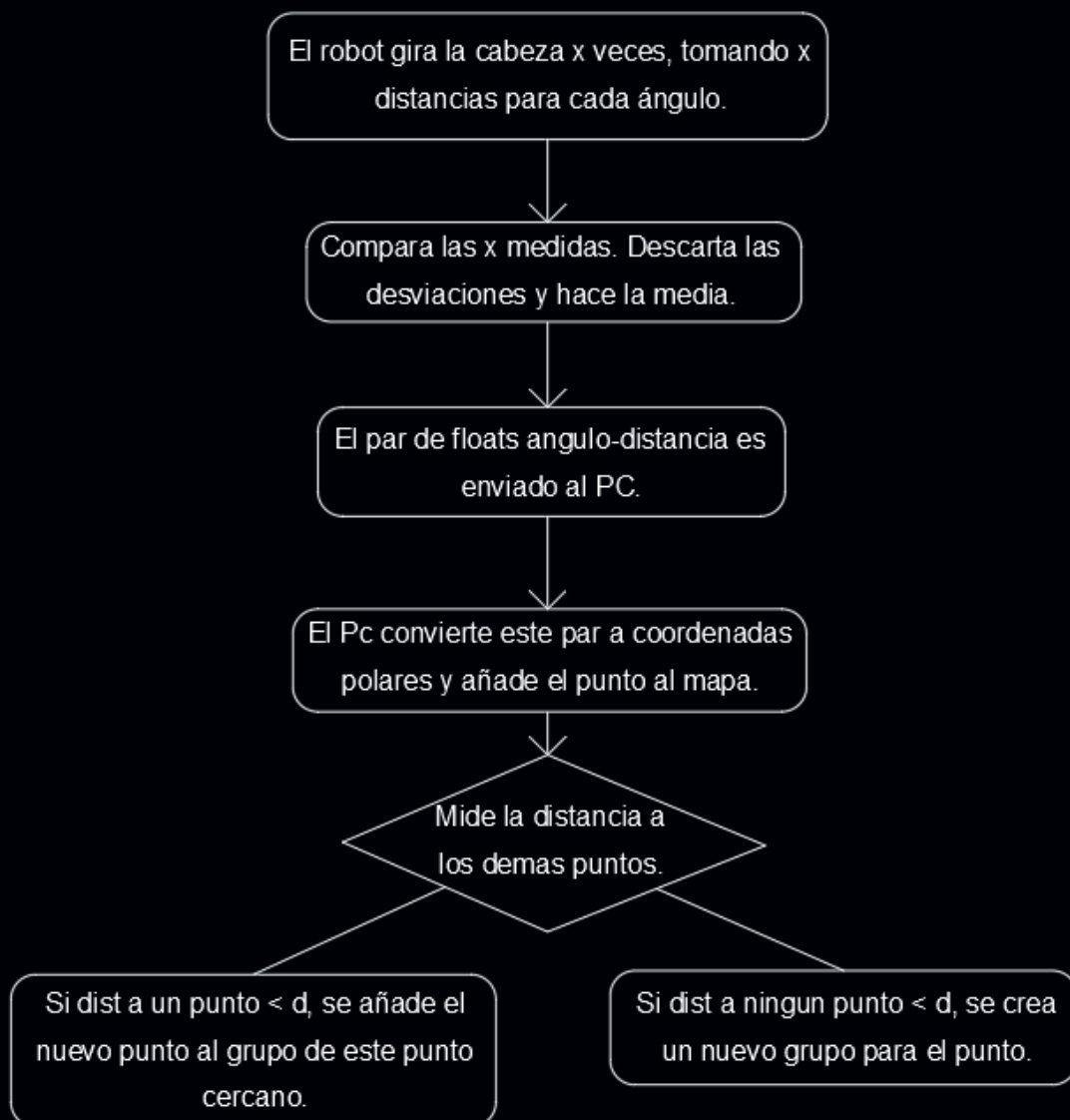


Estos diagramas muestran una versión muy primitiva del código de nuestro proyecto. El primer diagrama muestra como el robot mapeará su entorno, y el segundo como usará este mapa para desplazarse.







El ángulo de la recta al destino es menor que uno de los ángulos extremos del grupo y mayor que el otro. Por tanto el grupo corta la ruta.



El ángulo de la recta al destino es mayor (o menor) que ambos ángulos extremos del grupo. Por tanto el grupo no corta la ruta.

Fig. 1



Aquí se puede observar cuales serían los dos puntos elegidos tras tomar los dos ángulos extremos de dos grupos. La línea de puntos representa la recta sobre la que actuaría la siguiente iteración del algoritmo.

Fig. 2