SOFTWARE PARA ROBOTS: PRACTICA 11

ALBERTO NUÑEZ GARCIA UO258455

SANTIAGO FIDALGO SALLES UO265578

AITOR LLANOS IRAZOLA UO264476

**(Teleoperado4.1) 4.1 Actuador lineal tele operado (0,15 Puntos)**

En este ejercicio se pretende utilizar el actuador lineal proporcionado en clase y que pueda ser controlado mediante un joystick moviéndolo de izquierda a derecha en función de la voluntad del usuario. Para ello se ha utilizado un joystick y el actuador que nos proporcionó el profesor.

**(Velocidad4.2) 4.2 Dos niveles de velocidad (0,15 Puntos)**

Esta es una ampliación del ejercicio anterior la cual pretende que aparte de poder mover el actuador lineal, funcionalidad del ejercicio pasado, además el actuador tenga una velocidad determinada en función de cómo el usuario mueva el joystick, es decir, si el usuario mueve ligeramente el joystick tenga una velocidad menor que si lo mueve completamente hacia un lado, en cuyo caso iría a la velocidad máxima hacia donde apunte.

**(Automático4.3) 4.3 Recorrido automático (0,3 Puntos)**

Esta es una ampliación del ejercicio anterior, el cual no tenemos acabado. En ella se pretendía que el actuador lineal se moviera libremente de un lado a otro sin necesidad de un joystick y que cuando topase con un sensor de colisión de moviese para otro lado de manera totalmente autónoma.