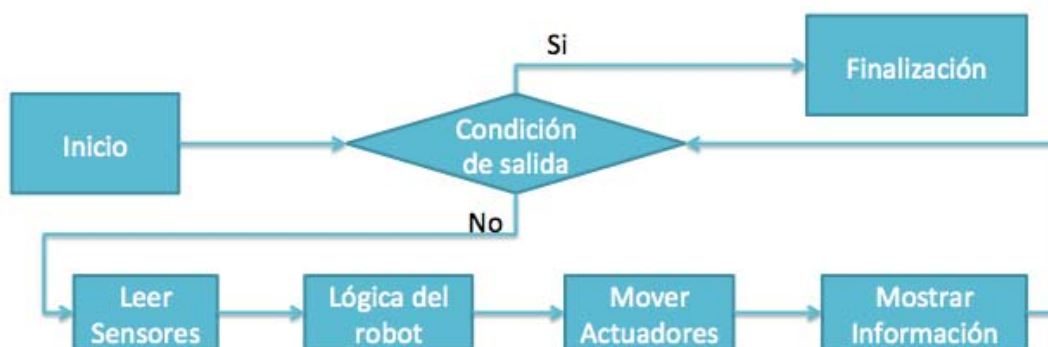


## Trabajo previo a la PRÁCTICA 4

### Programación mediante máquinas de estados

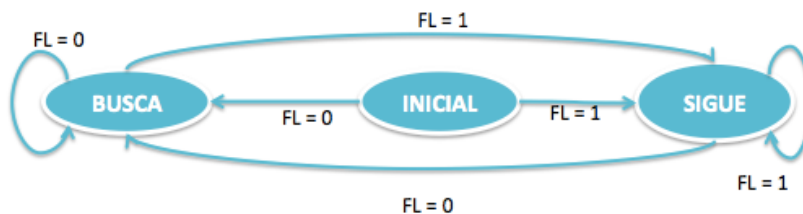
#### 1. Algoritmo principal para la nevegación



#### 2. Máquina de estados

Máquina de estados que usaremos para implementar la **lógica del robot**.

L	FL	FR	R	W	ESTADO ANTERIOR	NUEVO ESTADO
-	0	-	-	-	INICIAL	BUSCA: {Girar derecha}
-	1	-	-	-	INICIAL	SIGUE: {Avanzar}
-	0	-	-	-	SIGUE	BUSCA
-	1	-	-	-	SIGUE	SIGUE
-	0	-	-	-	BUSCA	BUSCA
-	1	-	-	-	BUSCA	SIGUE



### 3. Estrategias de seguimiento con diferente número de sensores

Diseñar la máquina de estados para el seguimiento de la línea negra del suelo en los cuatro casos siguientes: utilizando 1, 2, 3 o 4 sensores cliff del iRobot Create. En cada caso explicar también:

- La estrategia seguida
- Ventajas e inconvenientes