

0.1 Objetivo

Robot mvil capaz de recorrer un laberinto de 5x5 celdas tratando de encontrar la salida. Las acciones llevadas a cabo por el robot para conseguir su objetivo son:

- Movimientos ¡Describir!
- Deteccin ¡Describir!
- Recogida de informacin ¡Describir!
- Algoritmo de resolucin del laberinto ¡Describir!
- Monitorizacin de informacin ¡Describir!
- ¡Aadir ms items si se considera necesario!

0.2 Hardware empleado

0.2.1 Arduino Leonardo

0.2.2 Sensores

0.2.3 Actuadores

0.2.4 Elementos de comunicacin

0.2.5 Alimentacin

0.3 Software empleado

0.3.1 Arduino IDE

0.3.2 Python 2.7