

Movimiento

Team Mustabot 2022

July 30, 2023

Funcion Mov

La función `mov(P1, P2)`, será nuestra gran aliada en lo que a movimiento del robot respecta, nos permite usando PWM, cambiar la potencia que le entregamos a cada uno de los motores presentes en el robot, esto nos sirve para:

- Mover el robot hacia adelante
- Mover el robot hacia atrás
- Girar el robot hacia la derecha
- Girar el robot hacia la izquierda

Por otra parte, también existen otras funciones que nos permiten mover el robot usando movimientos predefinidos tales como `rotar(segundos)` o `frenar(segundos)`, estas funciones nos permiten mover el robot de manera más sencilla pero también hacen uso de la función `mov`.

Funciones Derivadas

Funcion `mov_forward`

Esta función nos permite mover el robot hacia adelante, para esto, se le entrega una sola potencia de 0 a 255 la cual se replica en ambos motores.

Funcion mov_backward

Esta función nos permite mover el robot hacia atrás, para esto, se le entrega una sola potencia de 0 a 255 la cual se replica en ambos motores.

Funcion mov_right

Esta función nos permite girar el robot hacia la derecha en su propio eje, para esto, se le entrega una sola potencia de 0 a 255 la cual se replica en ambos motores pero en sentido inverso.

Funcion mov_left

Esta función nos permite girar el robot hacia la izquierda en su propio eje, para esto, se le entrega una sola potencia de 0 a 255 la cual se replica en ambos motores pero en sentido inverso.

Funcion brake

Esta función nos permite frenar el robot de una manera controlada, ingresamos como parametro el tiempo que queremos tarde en frenar por completo (en milisegundos)