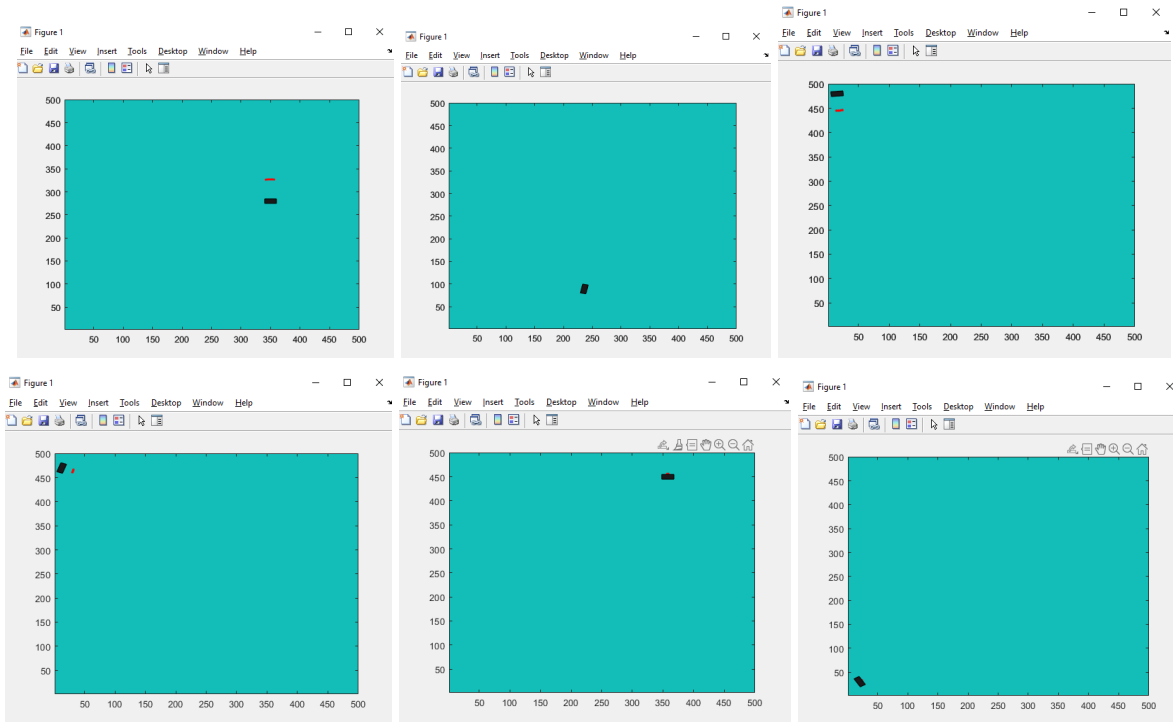


# Guión Trabajo I

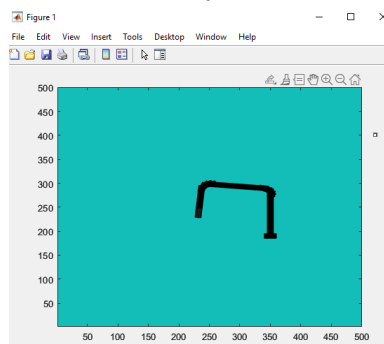
## Ejercicio 1

Lo más destacable de este apartado seguramente sea el sensor detectando sólo lo que tiene justo a su lateral. Y que ya se podía ir viendo pequeños puntos del mapa.



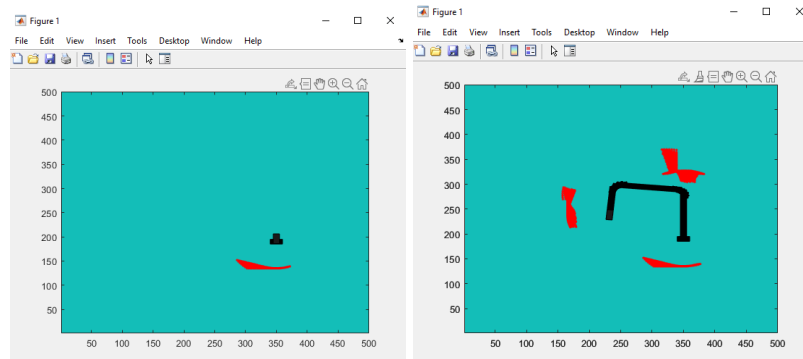
## Ejercicio 2

Personalmente resultó bastante complicado implementar los datos de *encoder.dat*, pero una vez hecho fue relativamente sencillo comprender lo que estaba realizando el programa. Eso sí, de alguna forma rompí el sistema de sonar y no pudo detectar nada.



### Ejercicio 3

Fue bastante entretenido empezar a ver mucho más del entorno en este ejercicio, pero el sistema de implementación que realicé para que escaneara en 360° creo que puede ser mucho más optimizado.



### Ejercicio 4

El mayor problema en este ejercicio ha sido la duración de los escaneos, por lo que mis escaneos son incompletos por falta de tiempo. Aun así, creo que con varias iteraciones del encoder personal, puedo determinar la habitación casi completamente.

