

PRÁCTICA 4

Para realizar el movimiento de la practica 4 he utilizado los encoders del robot, estos se basan en la odometría.

```
_distance = _left_encoder/1000*0.825;
```

Siendo 0,825 el radio de las ruedas.

Para realizar las sentencias de if voy imprimiendo los valores de la distancia por pantalla y voy utilizando dichos valores para realizar las sentencias.

En la primera parte el robot debe seguir una linea recta utilizando la odometria, y en la segunda parte de la practica debe esquivar un obstáculo.

El problema de la odometria es la acumulación del error.