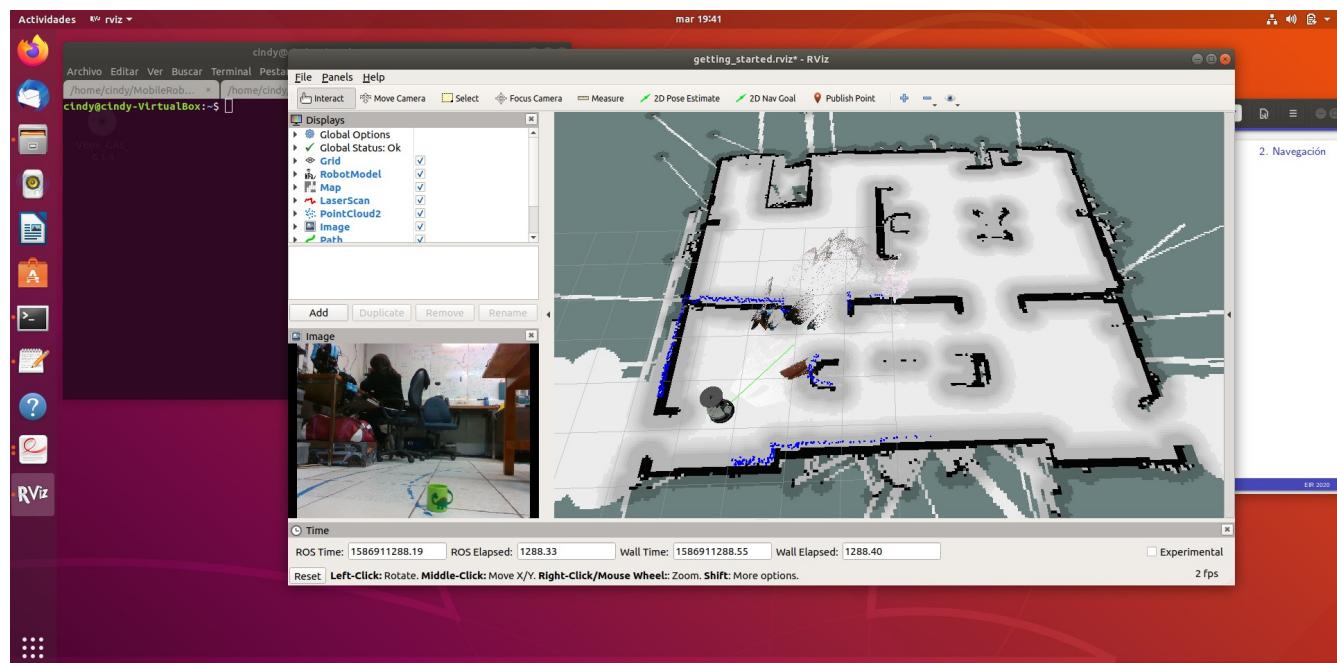
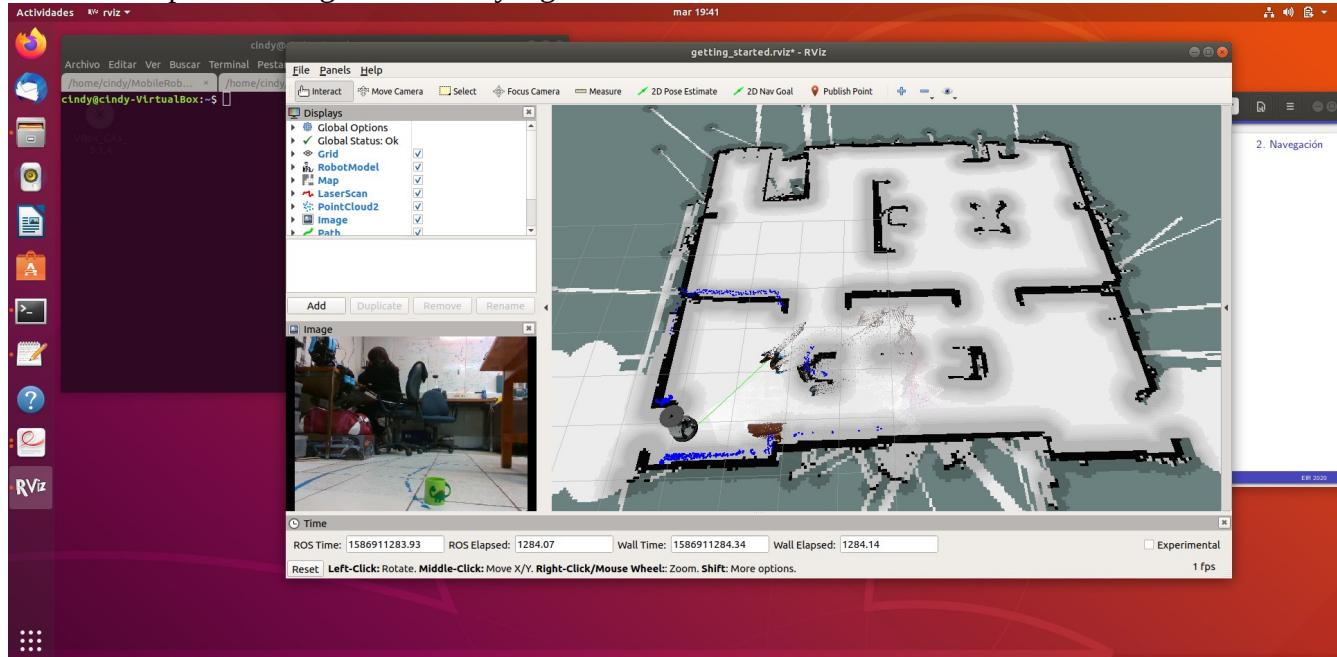
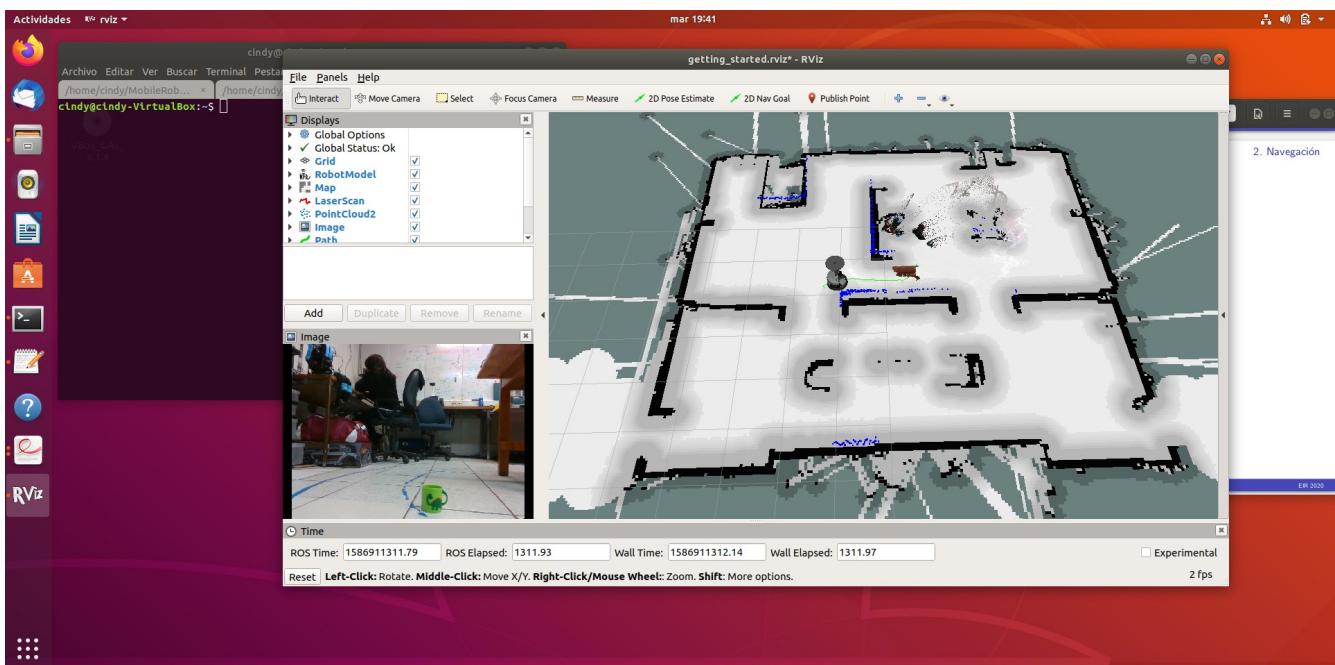
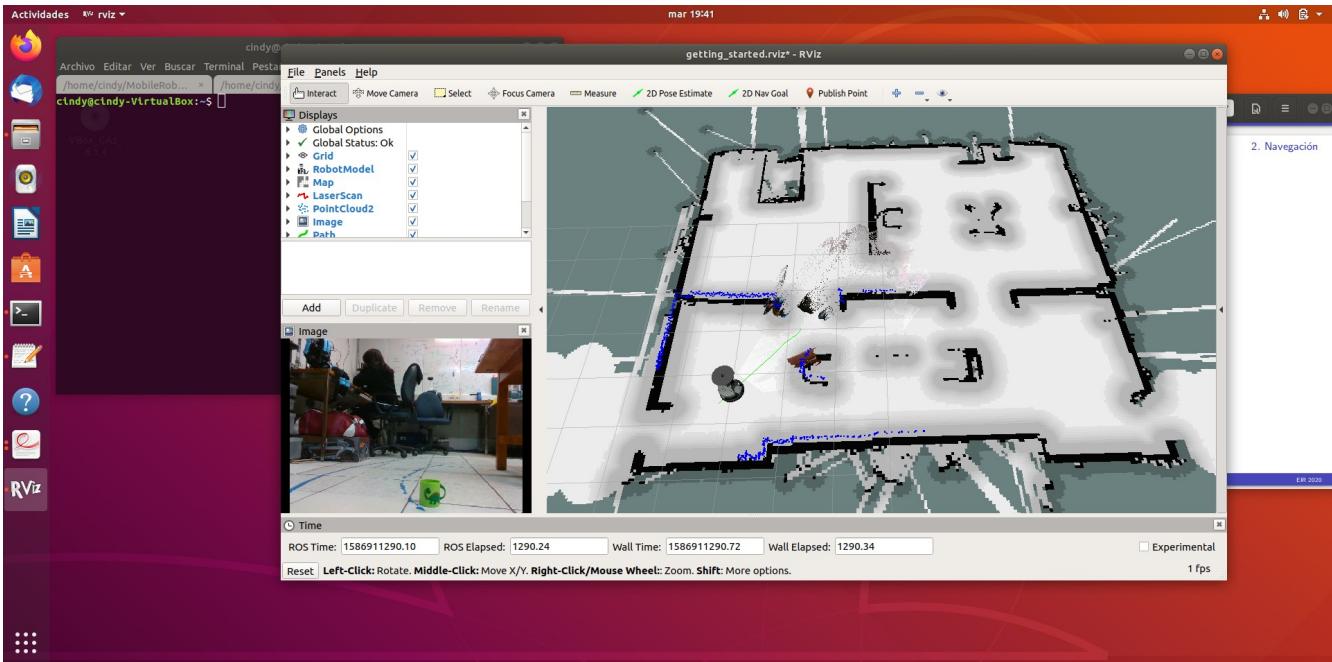


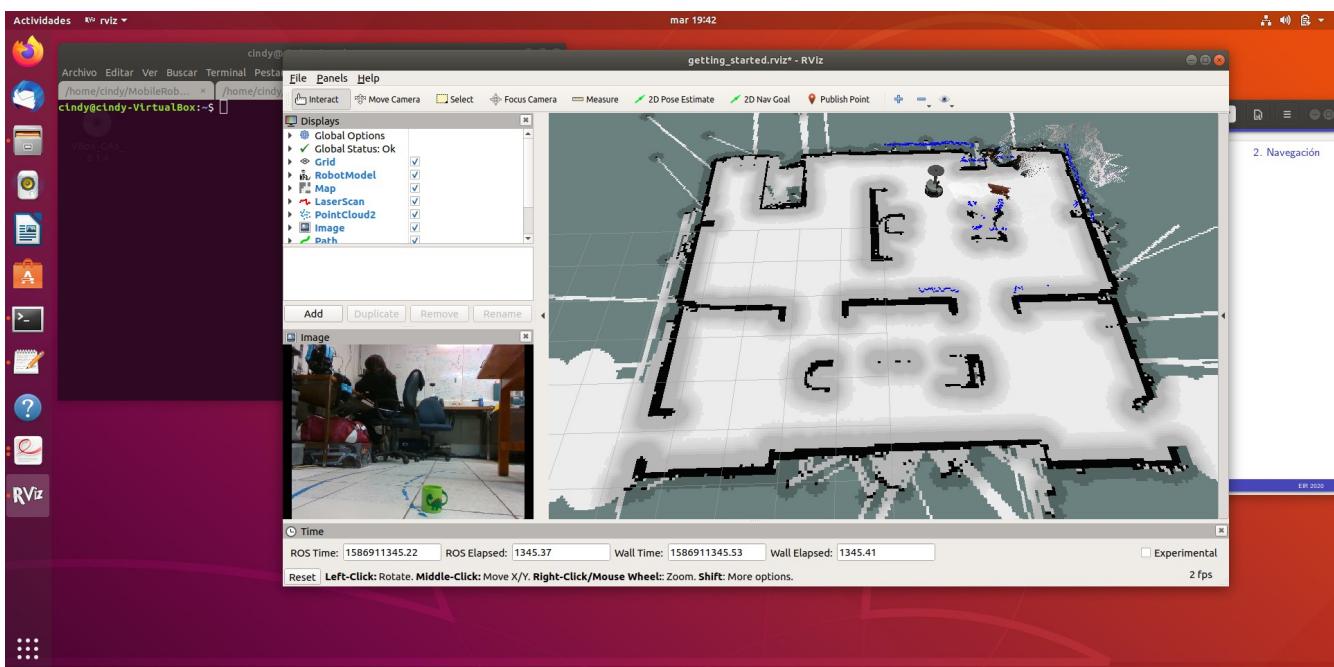
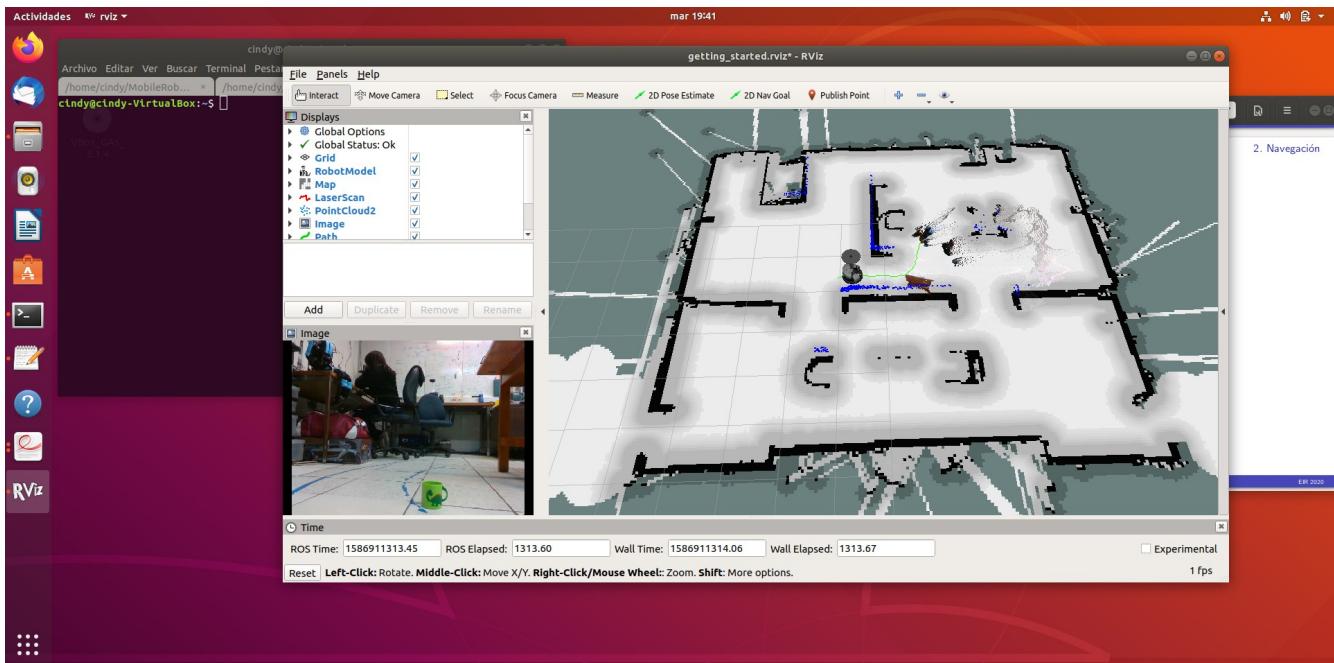
Práctica 3. Uso del navigation stack para navegación en 2D. Hernandez Martinez Cinthia

Diapositiva 16

Se le dio un punto de llegada al robot y siguió la ruta .

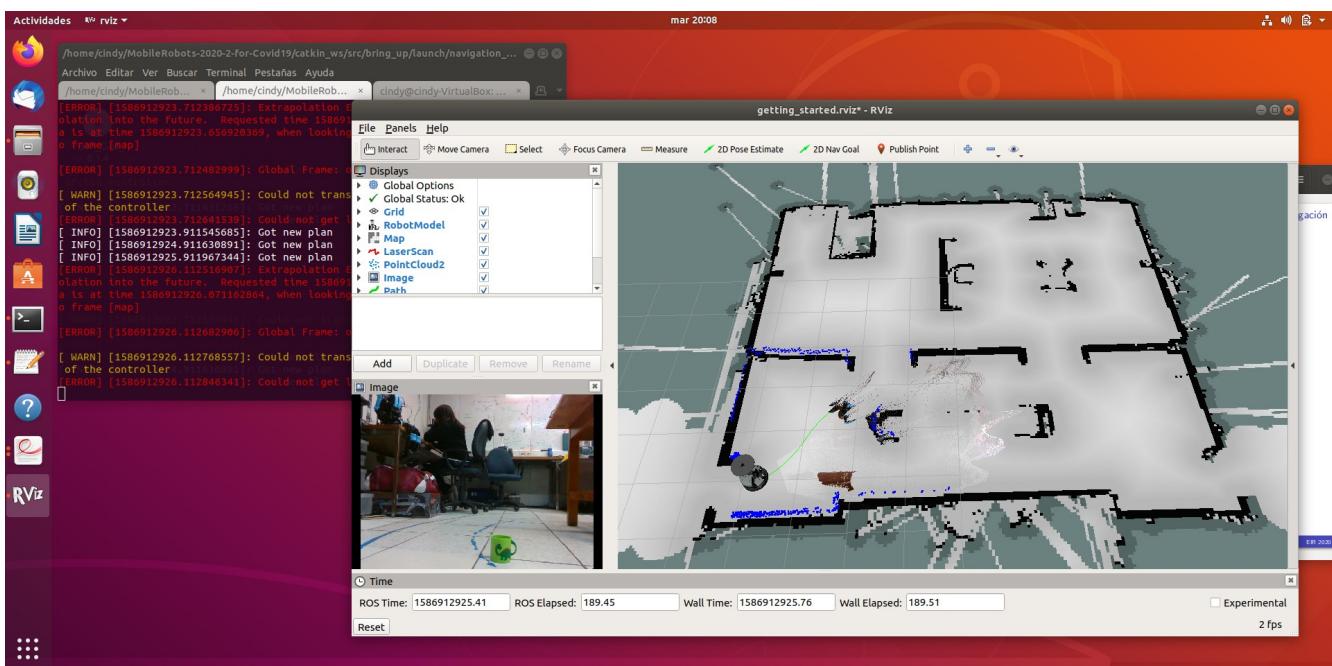
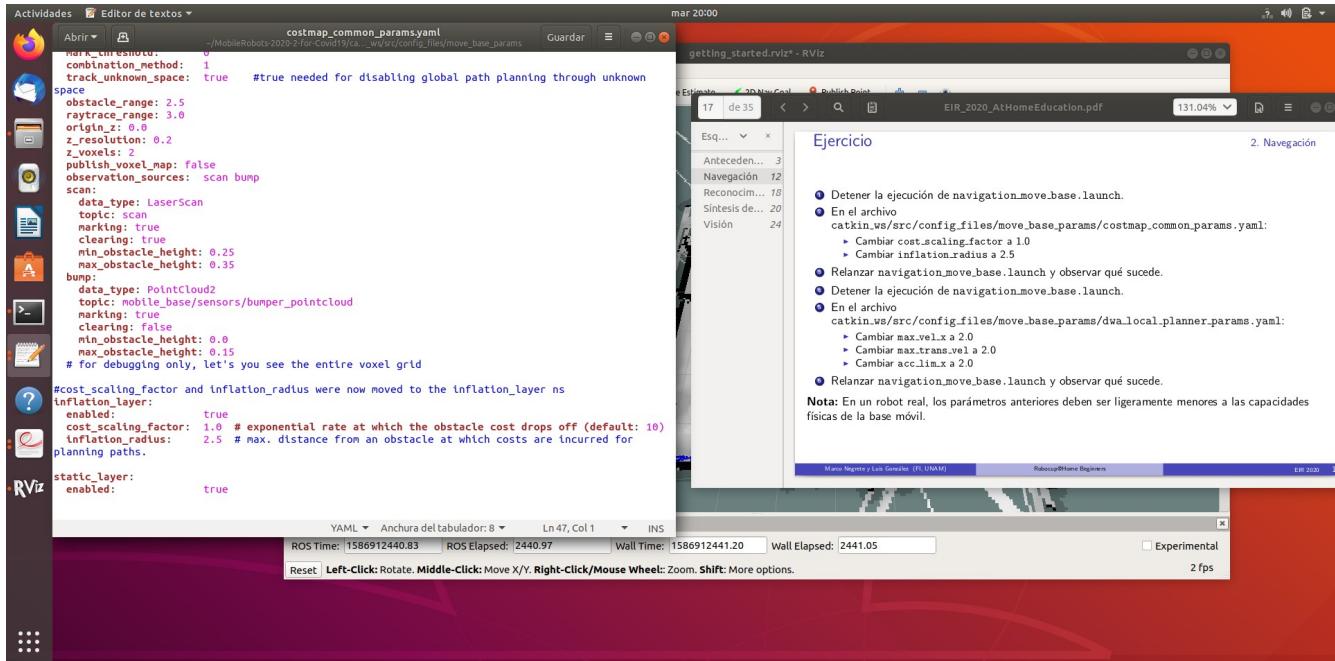


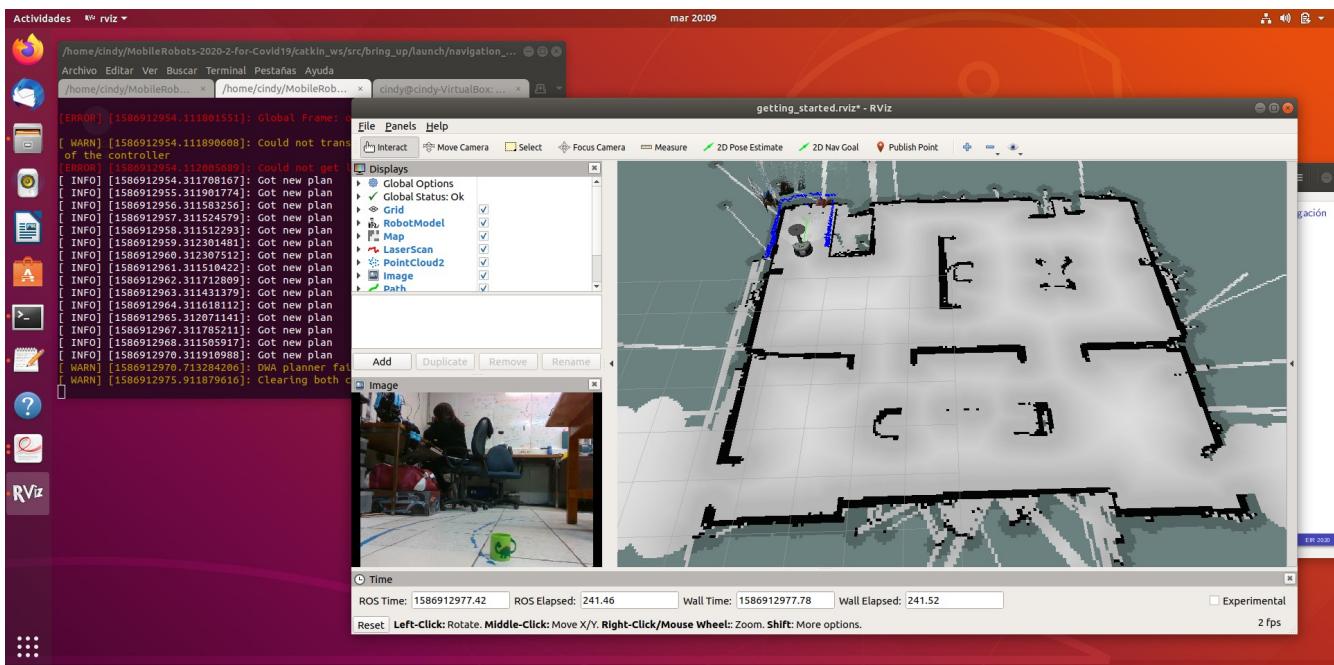
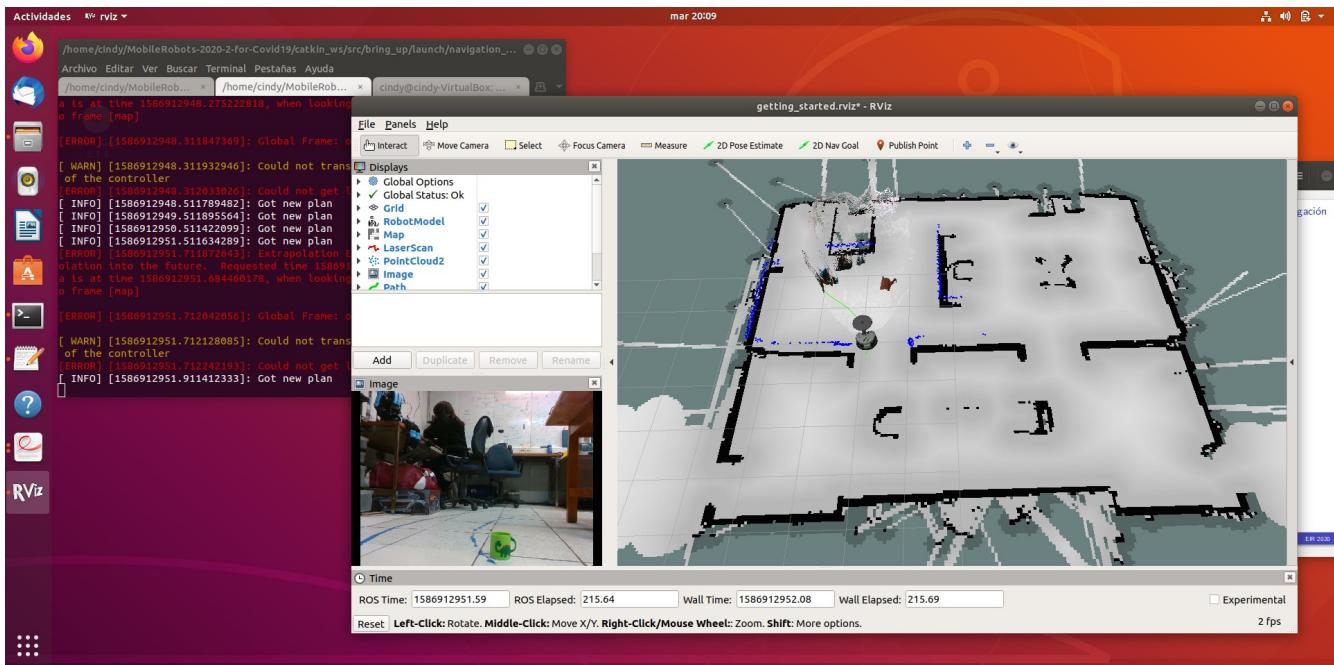


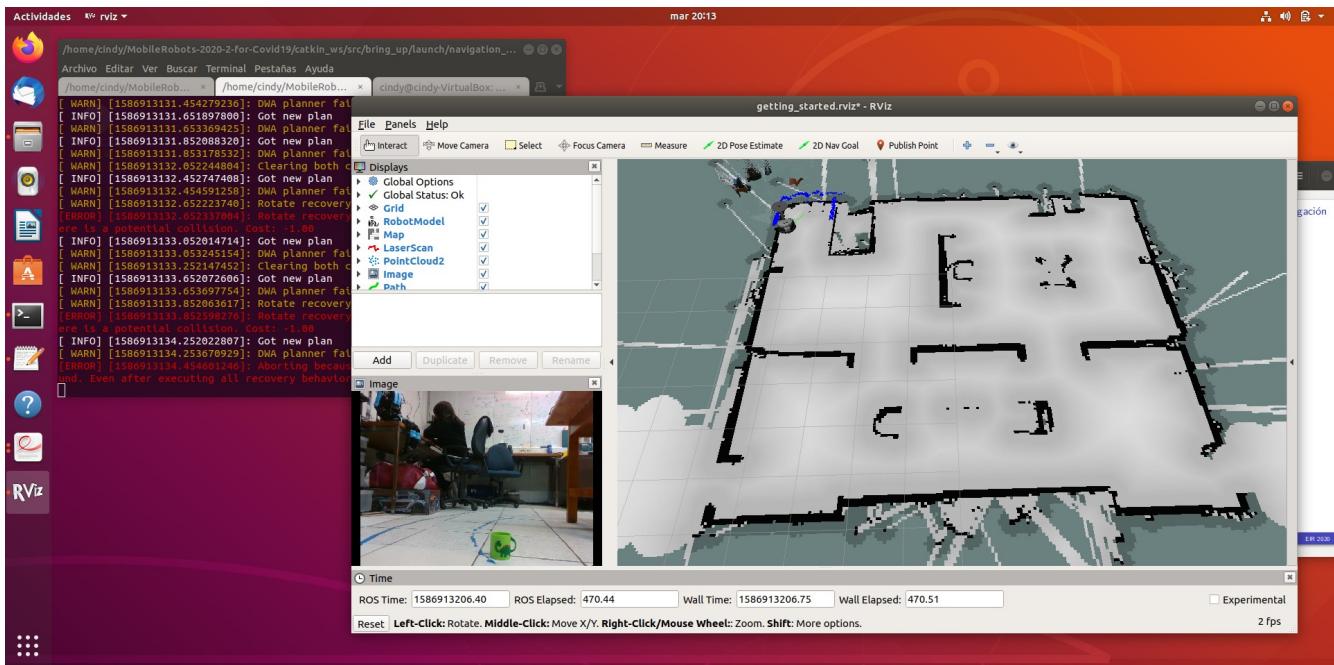


Diapositiva 17

Modificando los primeros parámetros del archivo costmap_common_params.yaml: y volviendo a darle un punto de llegada al robot.

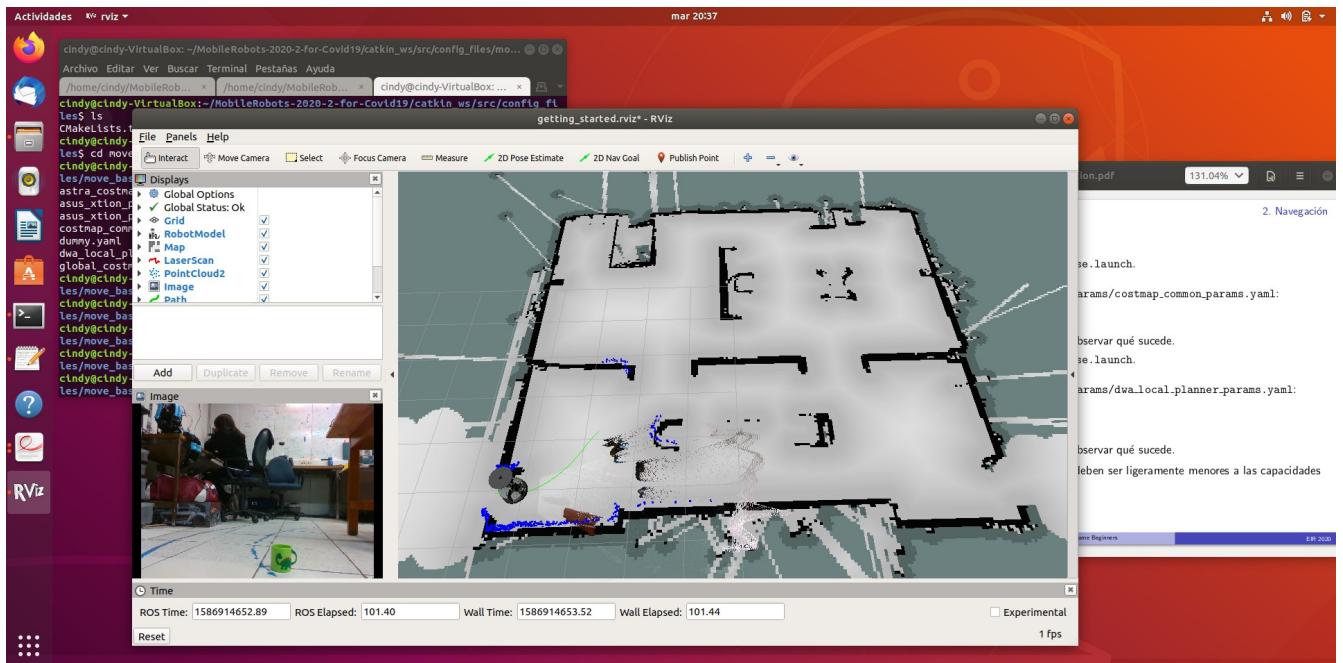
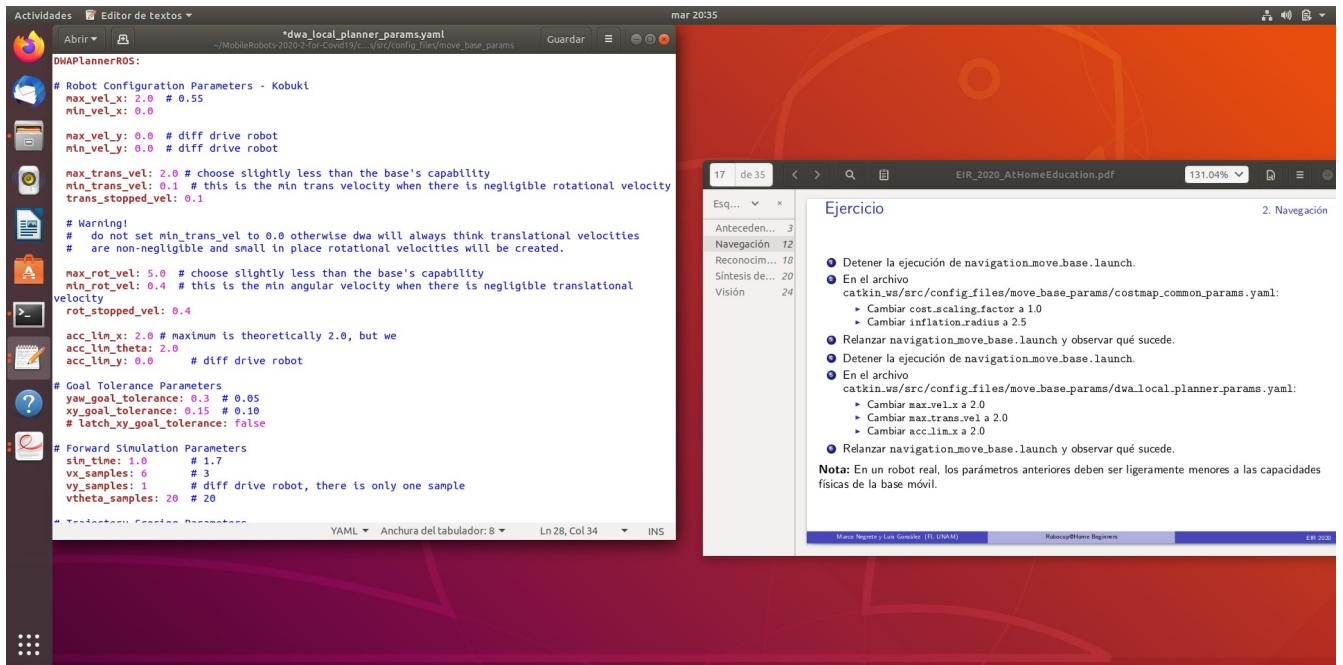


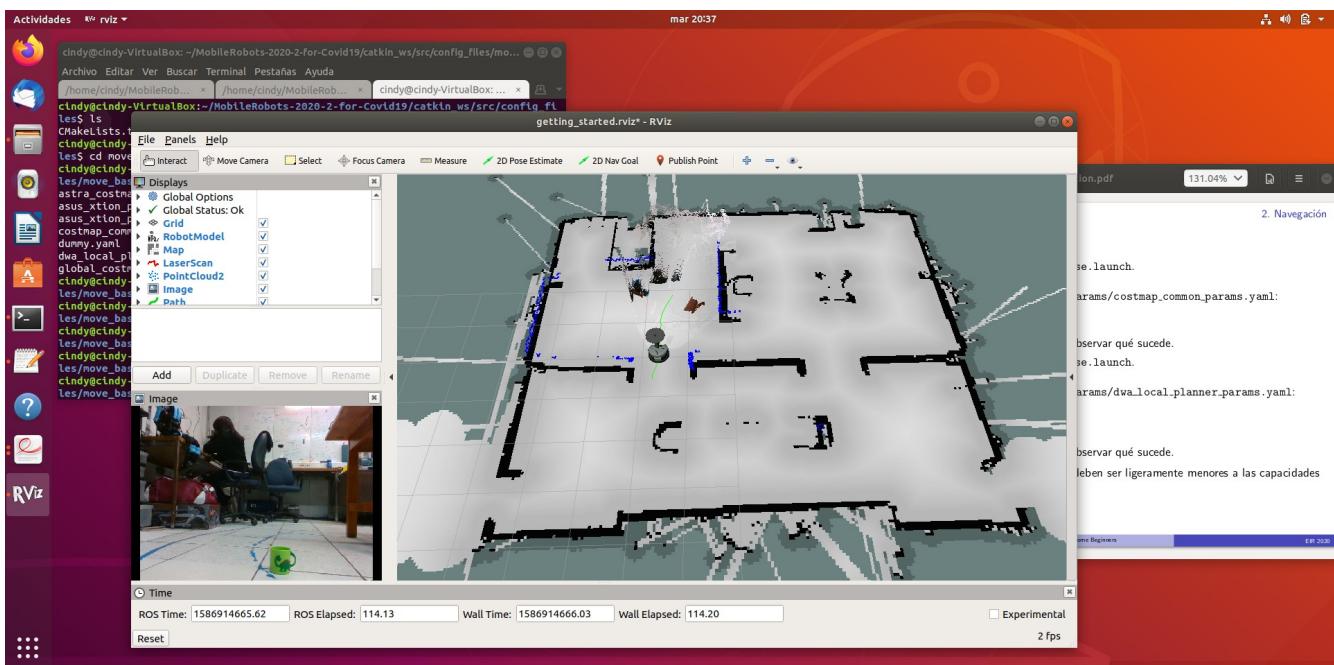
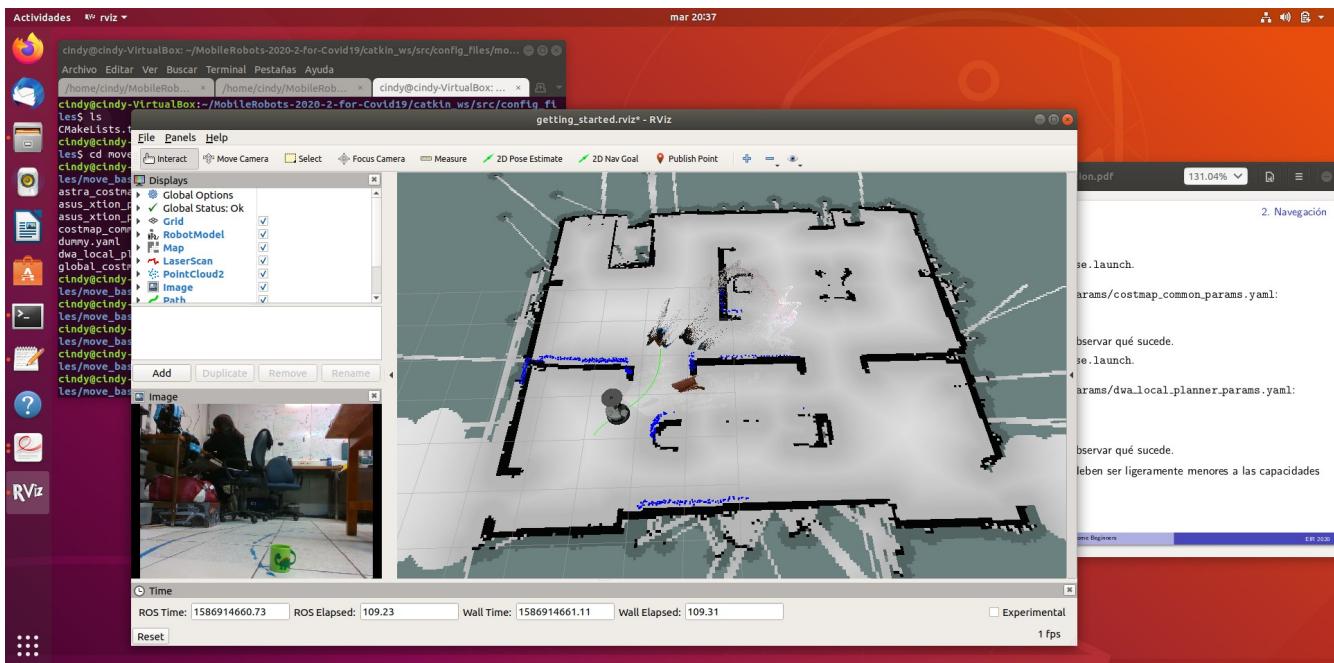


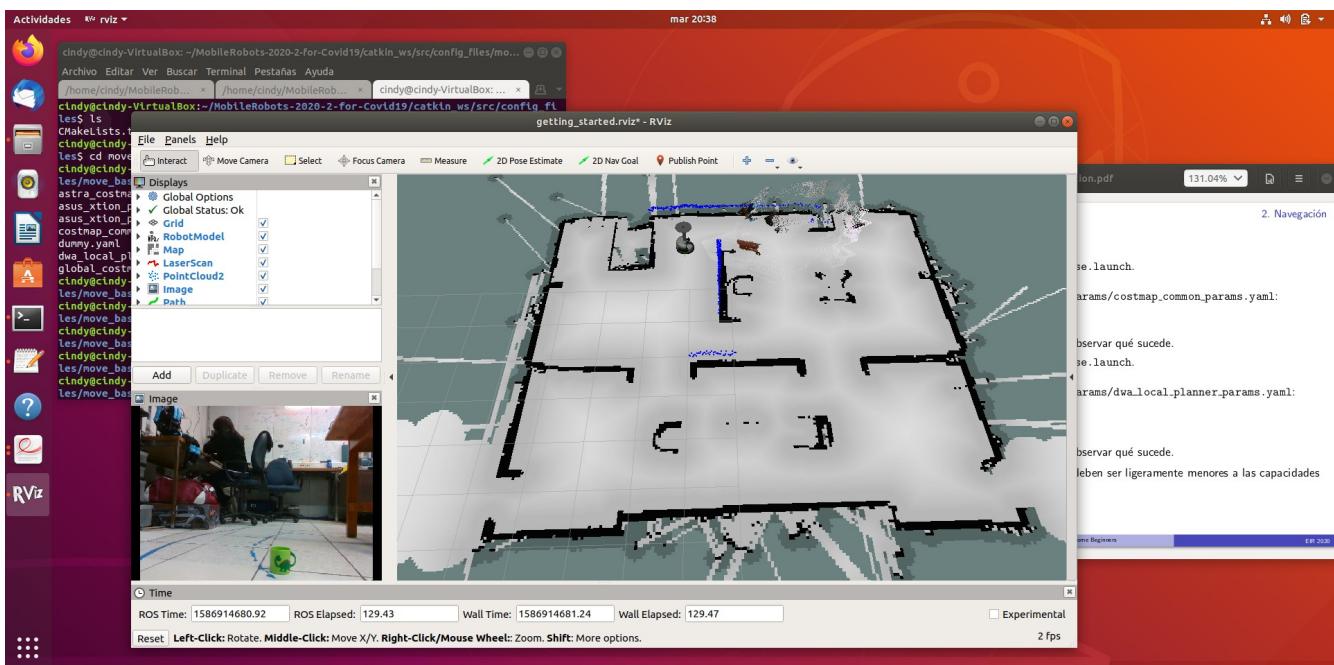
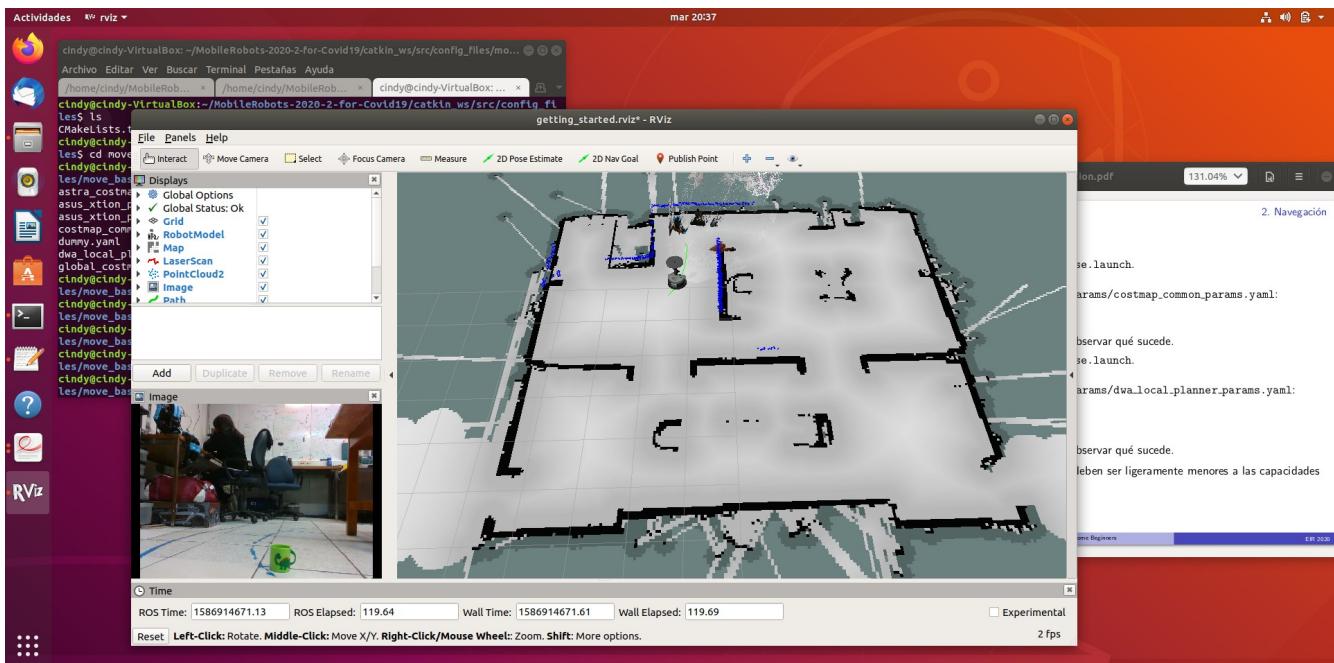


Al modificar estos parámetros no vi tanta diferencia, de echo vi el mismo comportamiento.

Modificando los parámetros del archivo dwa local planner params.yaml: y volviendo a dar un punto de llegada al robot.







Al modificar los parámetros en este archivo si note una diferencia respecto a los otros trazos de ruta y como se movía el robot, en los anteriores se movía con un movimiento rectilíneo y ahora se movió con un movimiento curvilíneo, porque hasta en el trazado de la ruta se veían curvas.