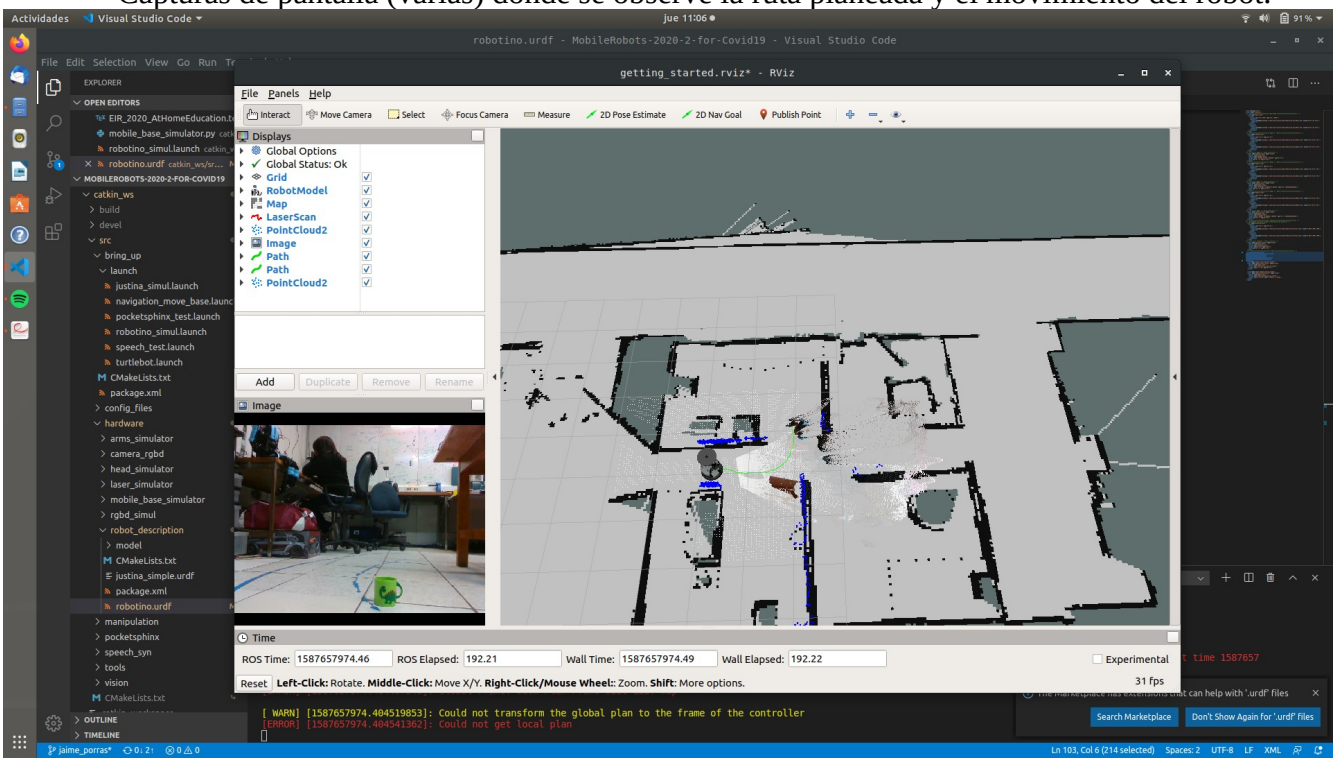
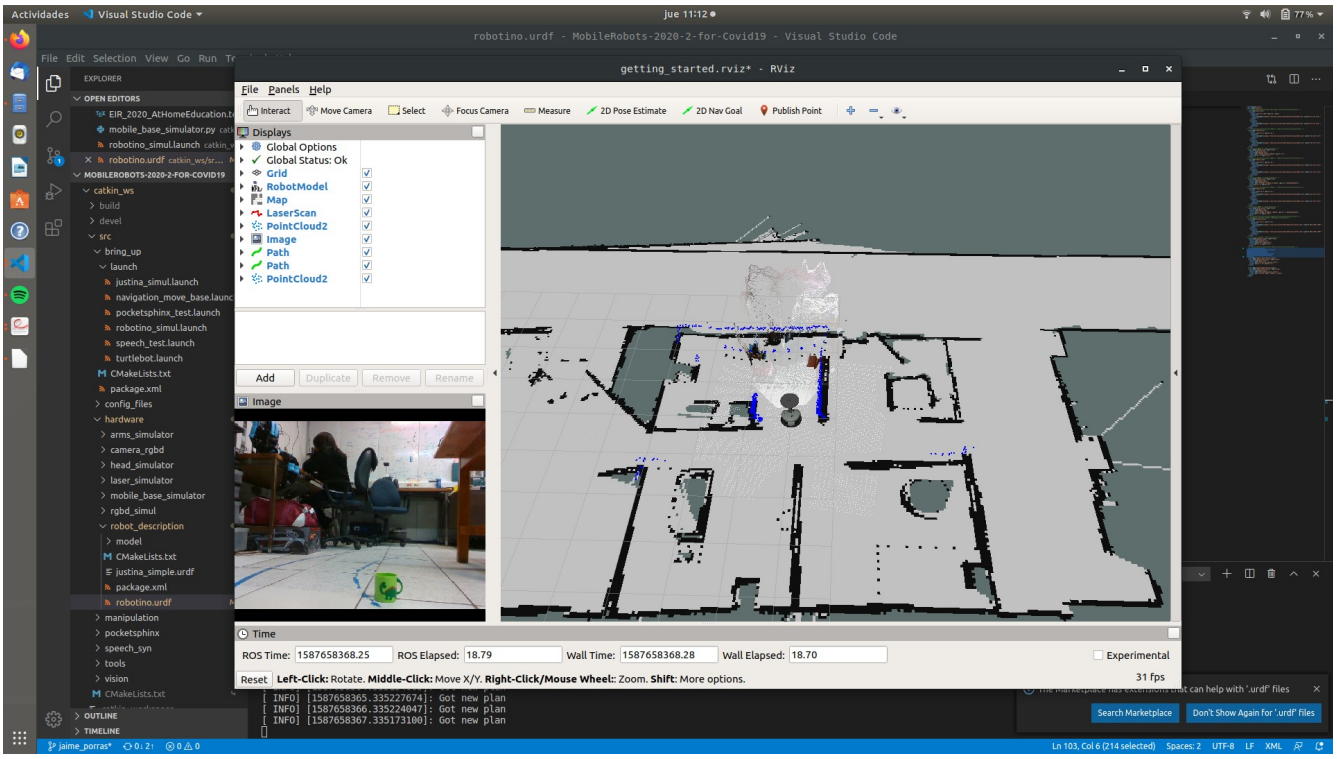
Jaime Porras Patricio
Practica 3
16 de abril de 2020

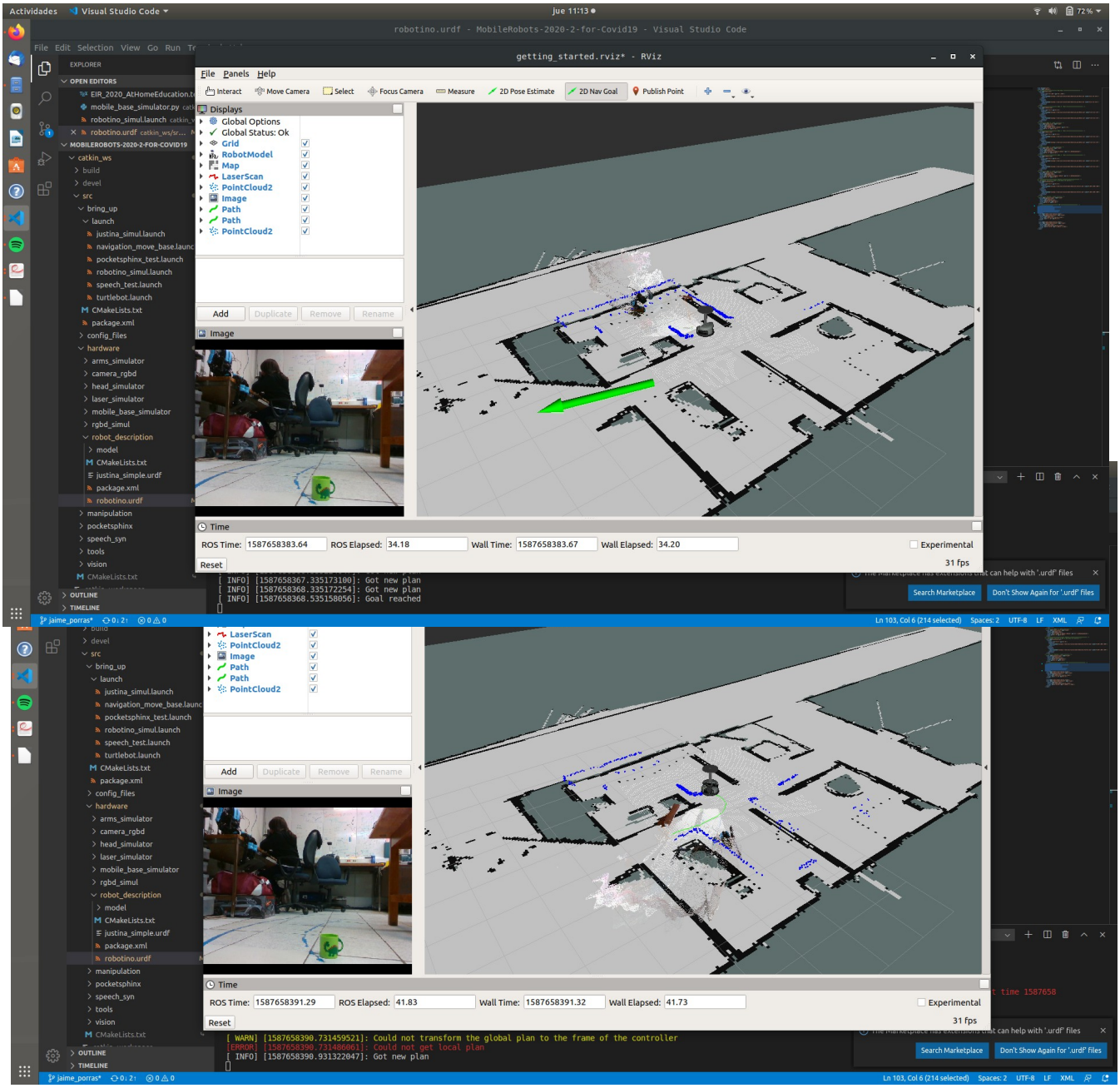
Práctica 3. Uso del navigation stack para navegación en 2D.
Realizar los ejercicios de las diapositivas 16 y 17.

Entregables:
• Archivo pdf con lo siguiente:
    ◦ Capturas de pantalla (varias) donde se observe la ruta planeada y el movimiento del robot.





Jaime Porras Patricio
Practica 3
16 de abril de 2020



◦ Comentarios sobre lo sucedido al cambiar los parámetros indicados en el ejercicio.

Al cambiar cost_scalinf_factor e inflation_radius:

El robot tenía más problemas en encontrar soluciones, se quedaba atascado incluso después de reiniciar la posición del robot al inicio.

Al cambiar los parámetros en local planner params:

El robot se movía mucho más rápido y su aceleración se incrementó notablemente.

Jaime Porras Patricio
Practica 3
16 de abril de 2020

• Copia de los archivos ‘yaml’ con los parámetros modificados.