

Universidad Nacional Autónoma de México

Facultad de Ingeniería

Robots Móviles      Práctica #3

16 de Abril del 2020

Fuentes Bello David

### Comportamiento Inicial

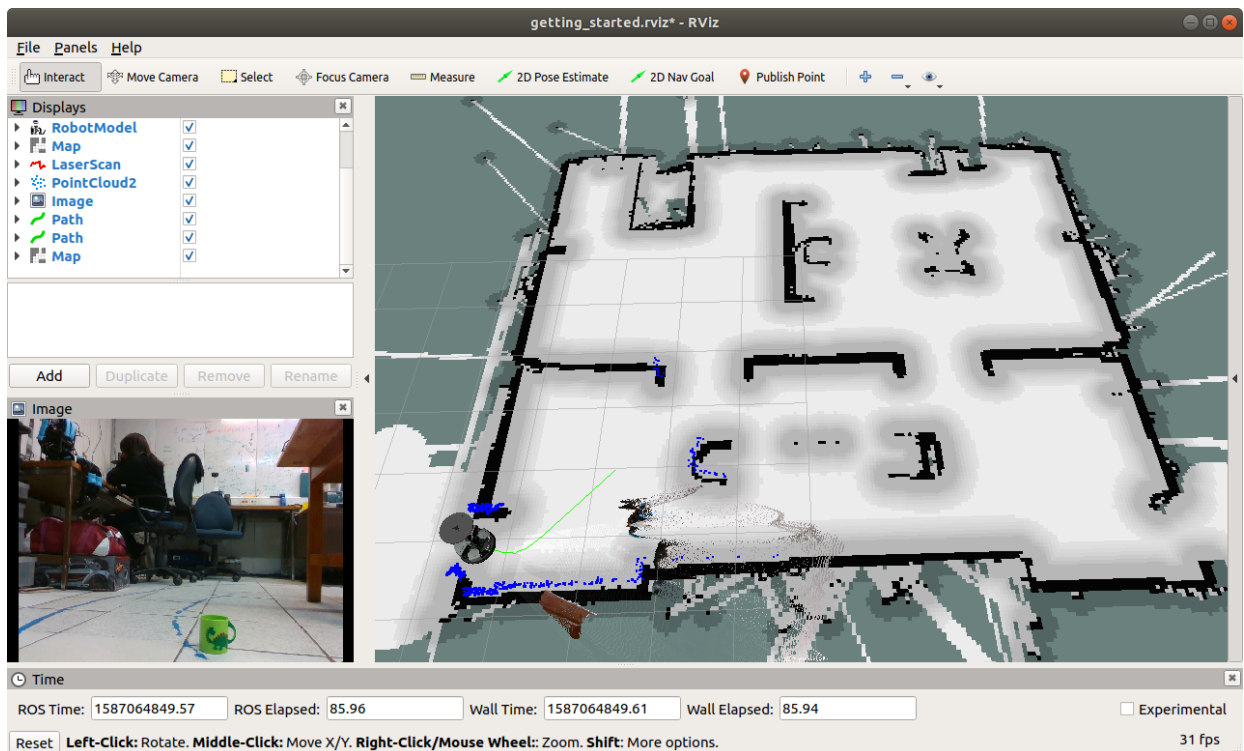


Figura 1. Navegación original

En esta imagen se muestra el trayecto que sigue el robot en color verde, los obstáculos se muestran en color negro con un halo gris.

Comportamiento modificando `cost_scaling_factor` y `inflation_radius`

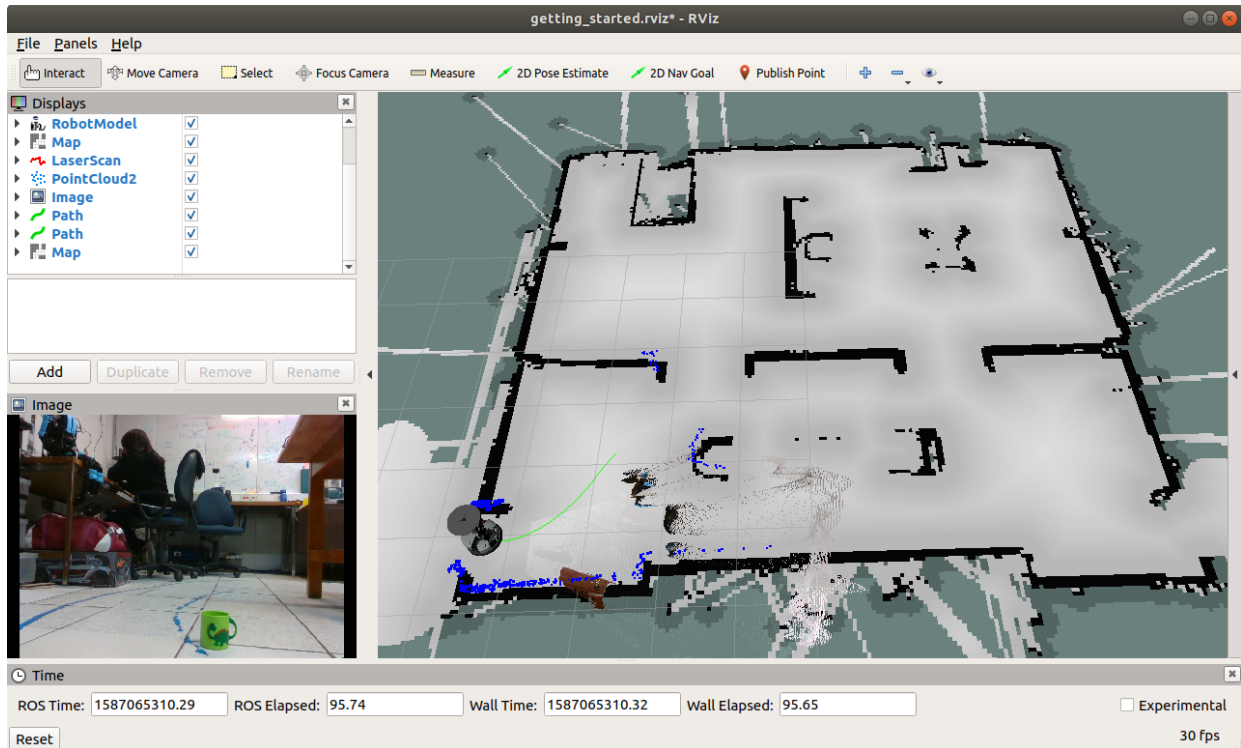


Figura 2. Navegación con parámetros modificados

En esta figura podemos ver que cambia el halo gris mostrado por los obstáculos, esto hace que el robot pase más lejos de los obstáculos que en la configuración original, teniendo una trayectoria más suave.

Comportamiento midificando max\_vel\_x, max\_trans\_vel y acc\_lim\_x

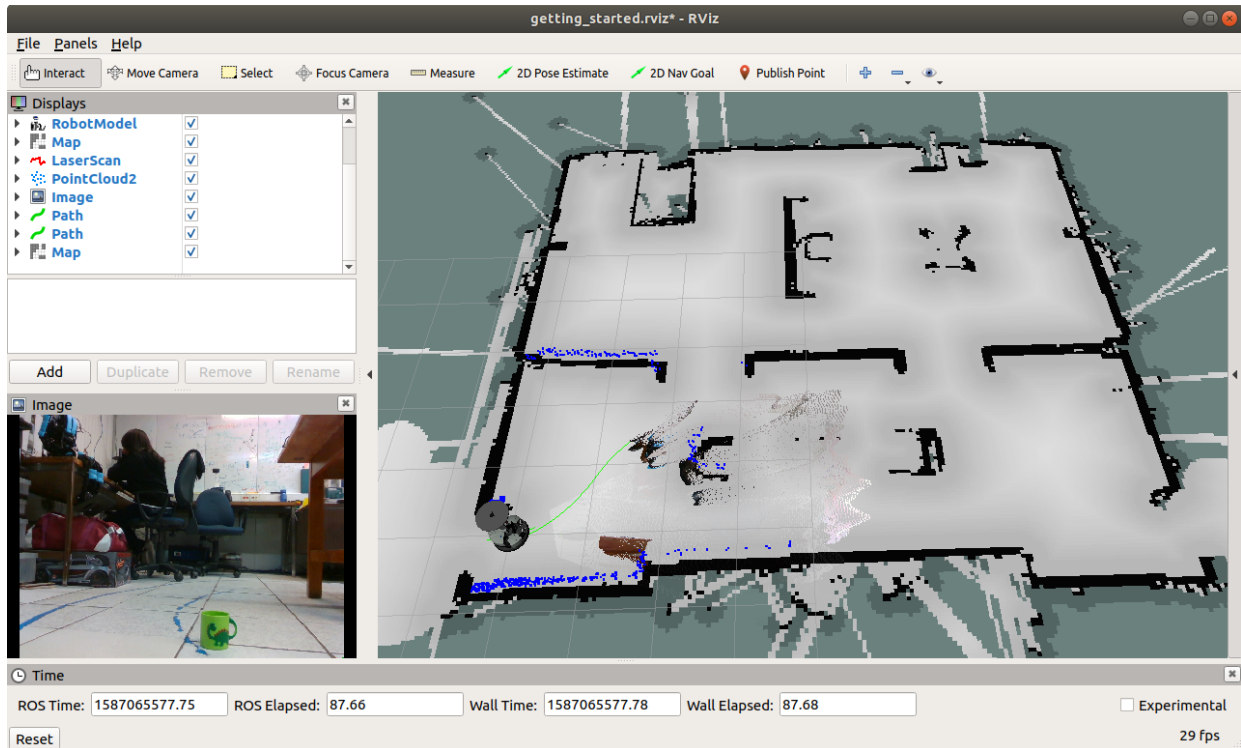


Figura 3. Navegación con parámetros de velocidad y aceleración modificados

En esta figura se puede mostrar una situación similar a la anterior, cambia un poco la trayectoria. Modificando esos parámetros el recorrido se realiza más rápido que en los casos anteriores.