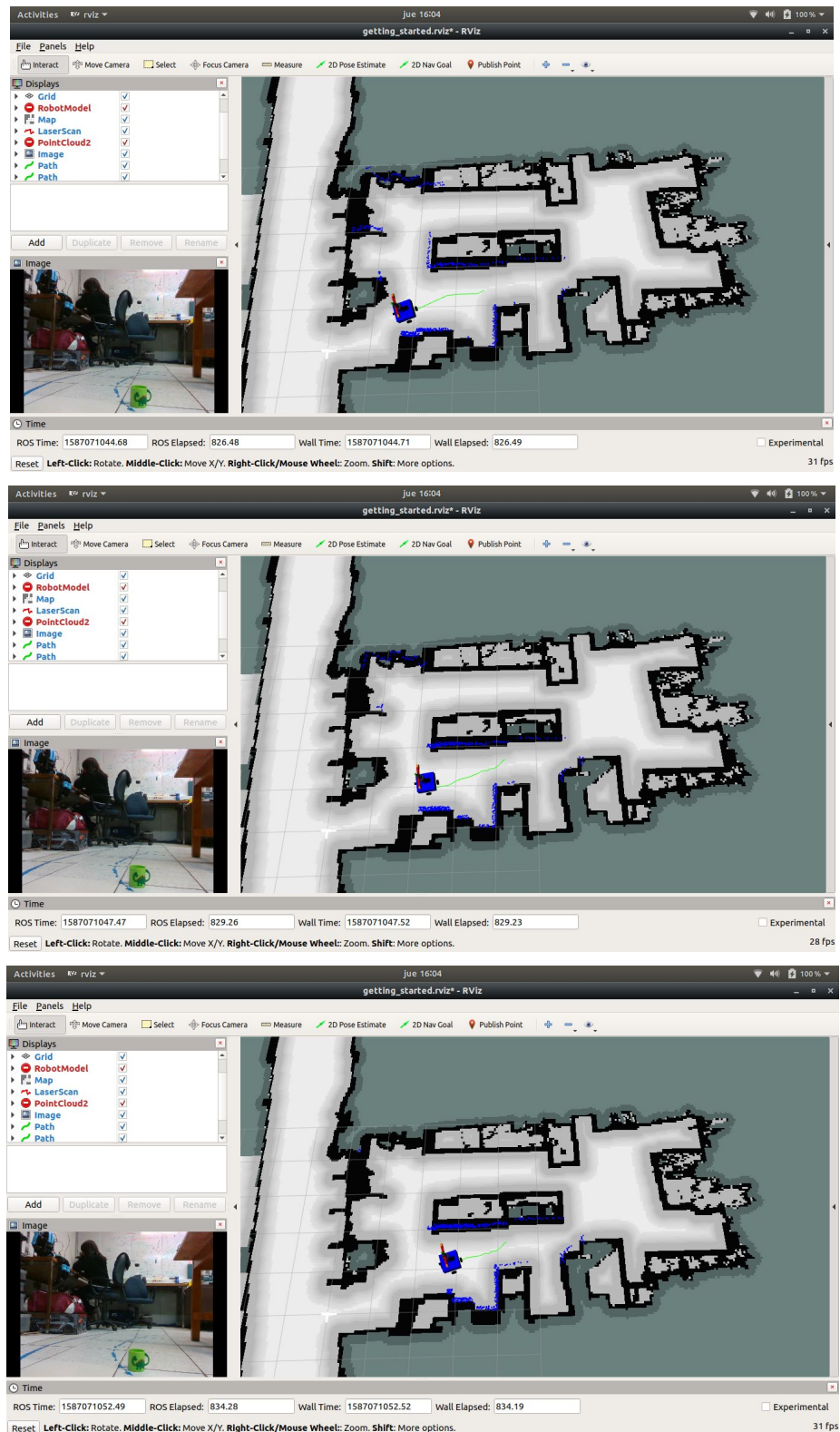
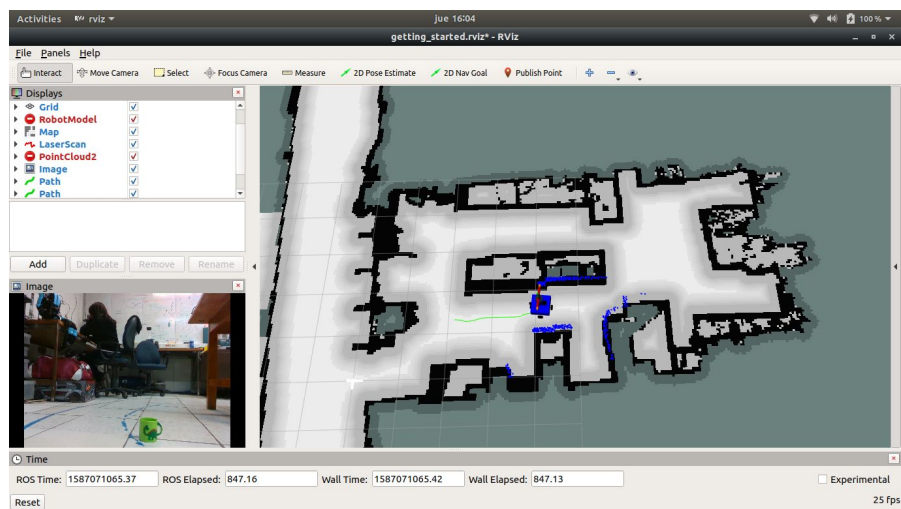
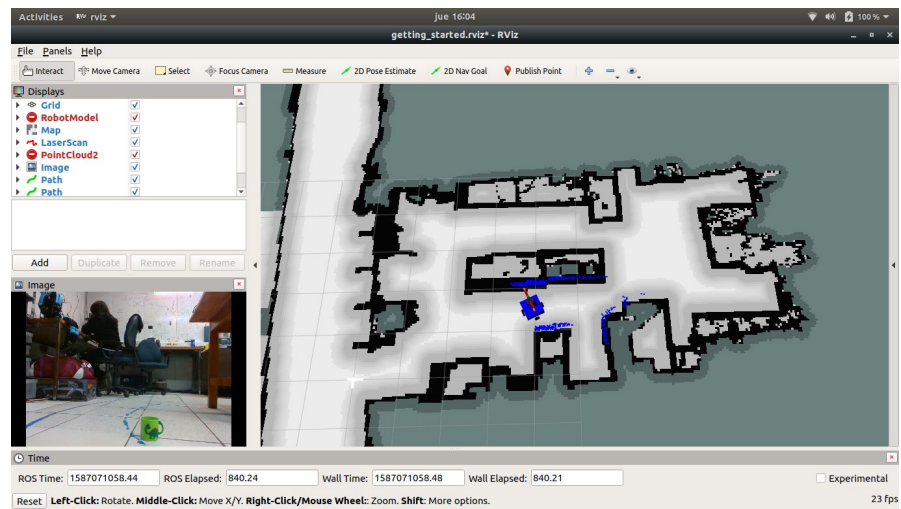
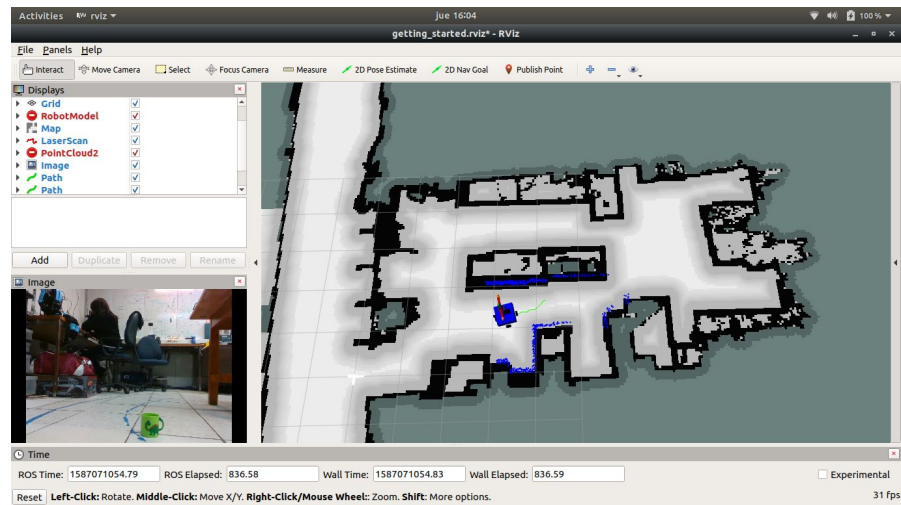


Capturas de pantalla donde se observe la ruta planeada y el movimiento del robot

Ruta 1

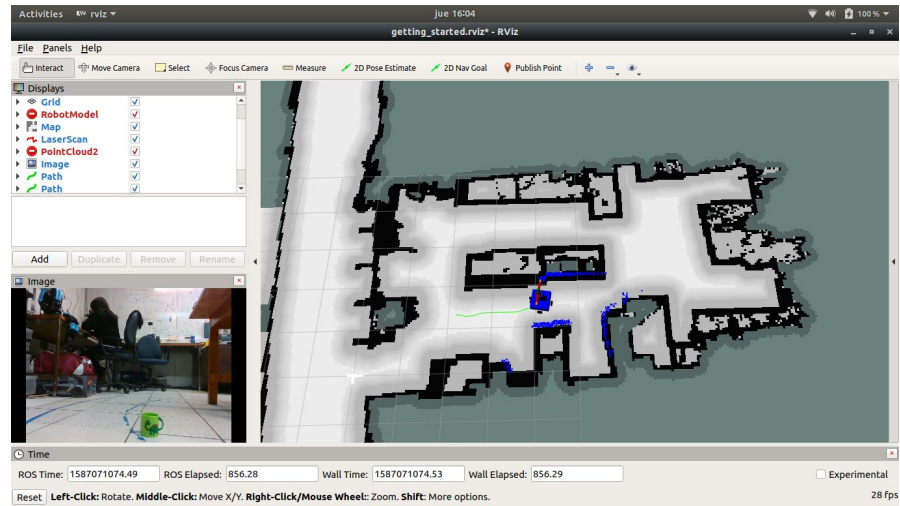
El robot llegó sin contratiempos al punto indicado





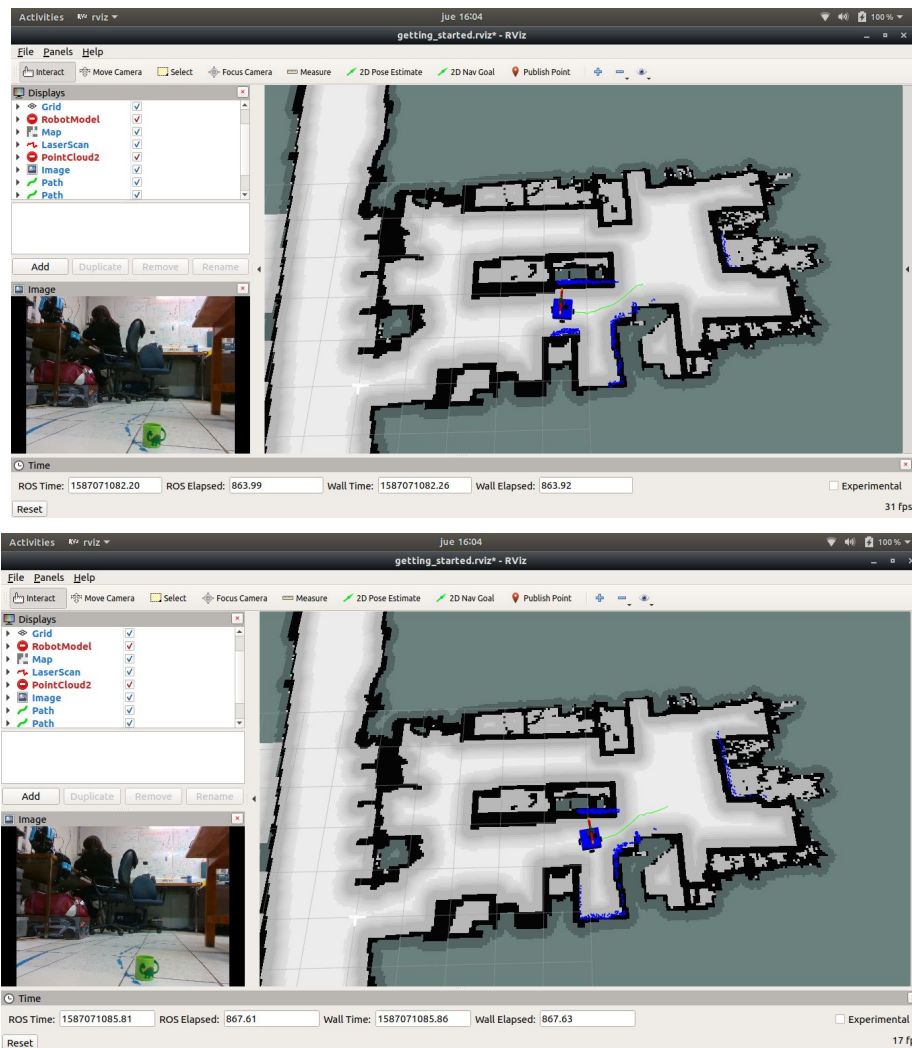
Ruta 2

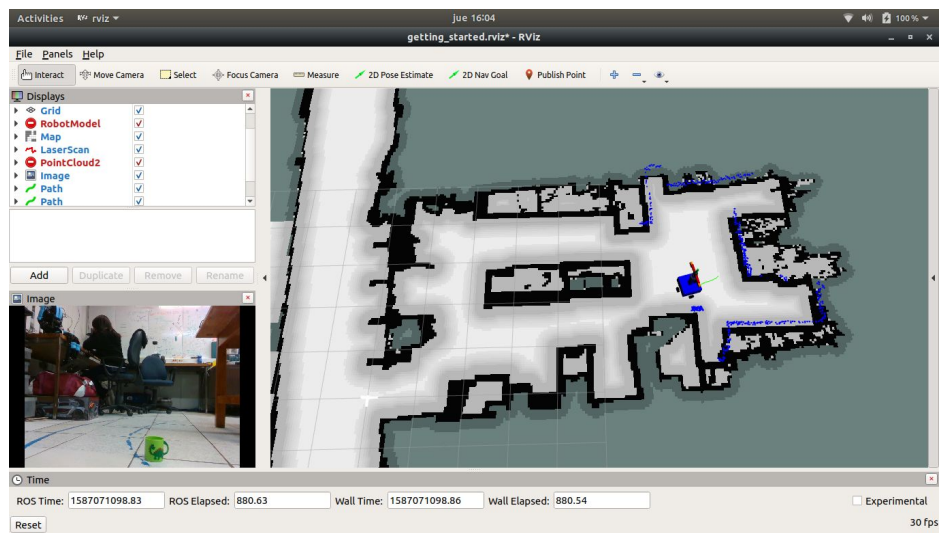
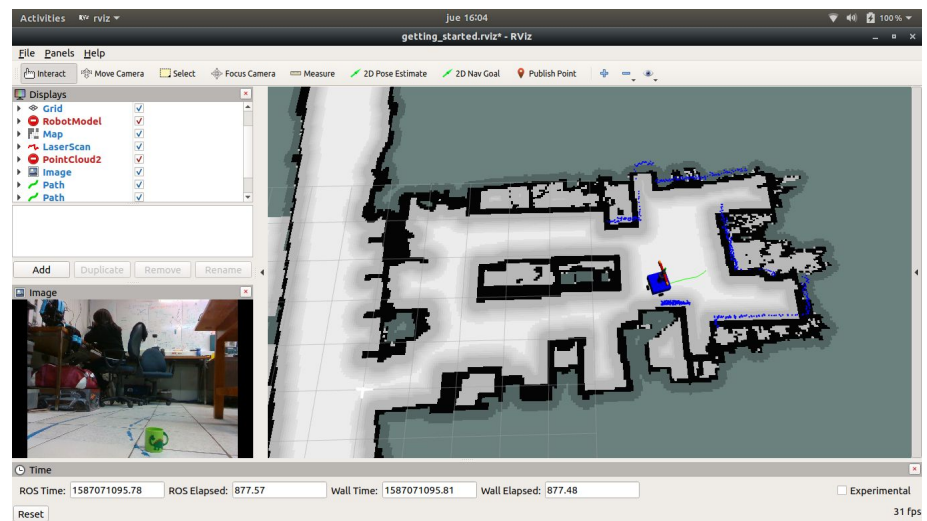
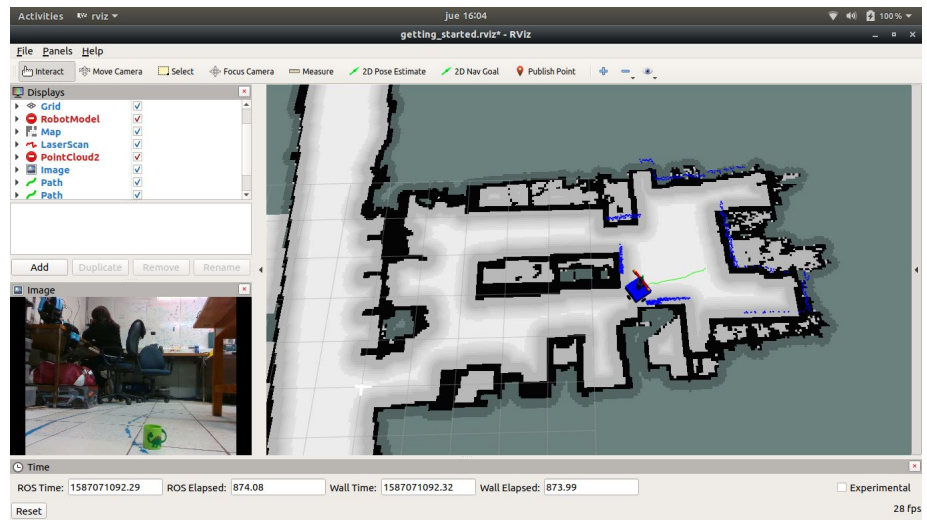
El robot se quedó atorado en la misma posición buscandoun camino pero nunca pudo avanzar

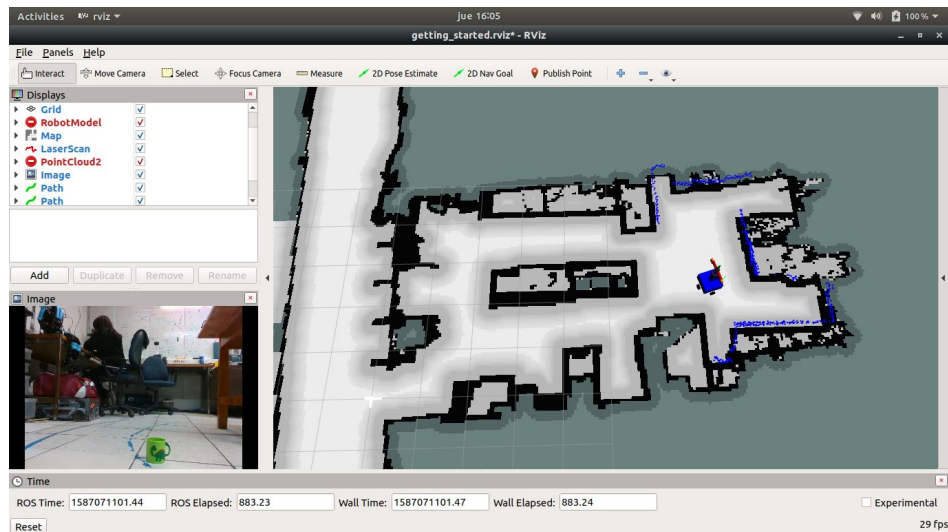


Ruta 3

El robot llegó sin contratiempos al punto indicado

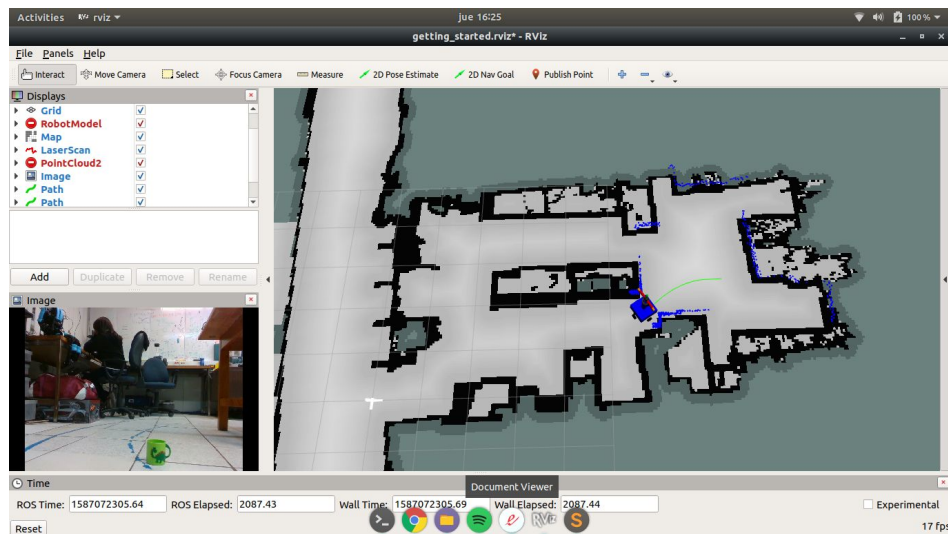






Comentarios sobre lo sucedido al cambiar los parámetros indicados en el ejercicio

Alterando $cost_scaling_factor$ e $inflation_radius$: Al modificar estos parámetros el robot navegó de forma distinta, apreciándose trayectorias más curvas, esto debido a que los bordes detectados son distintos. El primer parámetro modificado hace que los obstáculos tengan un costo distinto para el planeo de rutas y el segundo aumenta el radio en que un objeto es usado para el cálculo de la ruta, dando como resultado estrechez en los caminos y más curvas en navegación.



Alterando max_vel_x , max_trans_vel y acc_lim_x : El cambio es fácil de notar, e incluso es intuitivo con el nombre de los parámetros modificados. La velocidad y aceleración del robot aumenta en el eje x, el comportamiento del robot en sus trayectorias es más rápido.