

Septiembre 21, 2020

**Integrantes:**

Sergio Alejandro Canto Arizpe A00820662

Miguel Alejandro Morales de la Vega A00821541

Ernesto Cervantes Juárez A01196642

Eduardo Angulo Martínez A00820188

Jesus Francisco Anaya Gonzalez A00823445

**Nombre del equipo:**

Teslo <3

**Objetivo:**

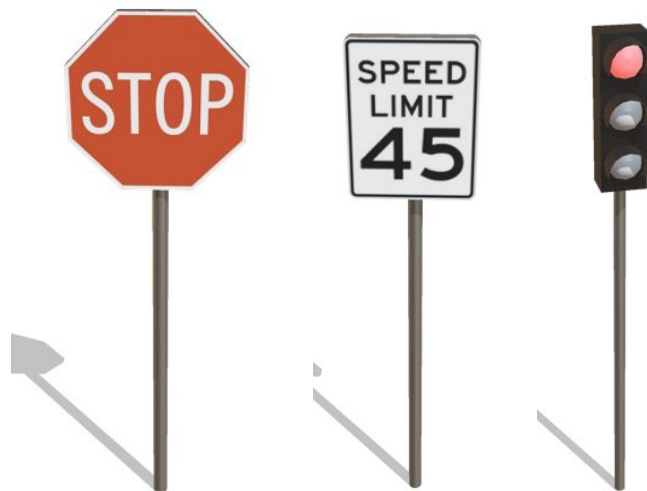
- Simulación de un carro autónomo, el cual pueda detectar diferentes señalamientos vehiculares y reaccionar de acuerdo al ídem.

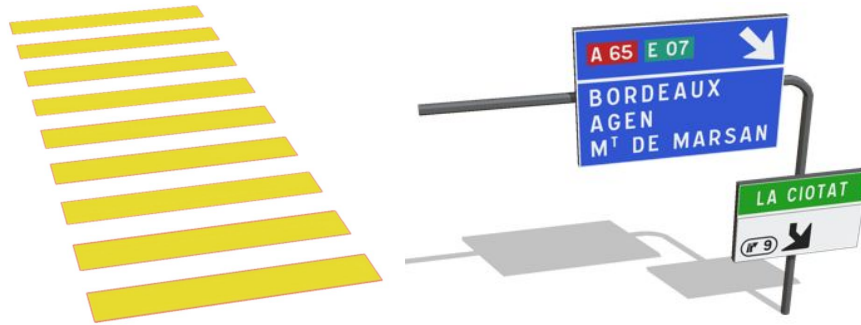
<https://cyberbotics.com/doc/guide/object-traffic>

**Desarrollo:**

- Detectar señales de alto para que se detenga un determinado tiempo.
- Seguir señalamientos de dirección hacia el destino final.
- Detección de peatones.

**Imagenes:**





**Movimientos:**

**Señal de alto:**

Detenerse por un tiempo definido "x" y después continuar con su ruta.

**Señal de límite de velocidad:**

Ajustar la velocidad por debajo del límite establecido.

**Semaforo:**

Verde: Avanzar.

Amarillo: Reducir velocidad por debajo de los límites establecidos.

Rojo: Detenerse hasta que el color del semáforo cambie.

**Señalamiento de ruta:**

El señalamiento tendrá el siguiente texto " No seguir derecho", el robot tendrá que hacer un giro a la derecha o a la izquierda. Además, podrá tener "No girar (derecha, izquierda)", el robot tendrá que girar al lado contrario o seguir su camino.

**Paso peatonal:**

Cada cierto tiempo un peatón estará cruzando el paso peatonal, el robot tendrá que identificarlo y esperar a que este cruce para seguir con su camino.