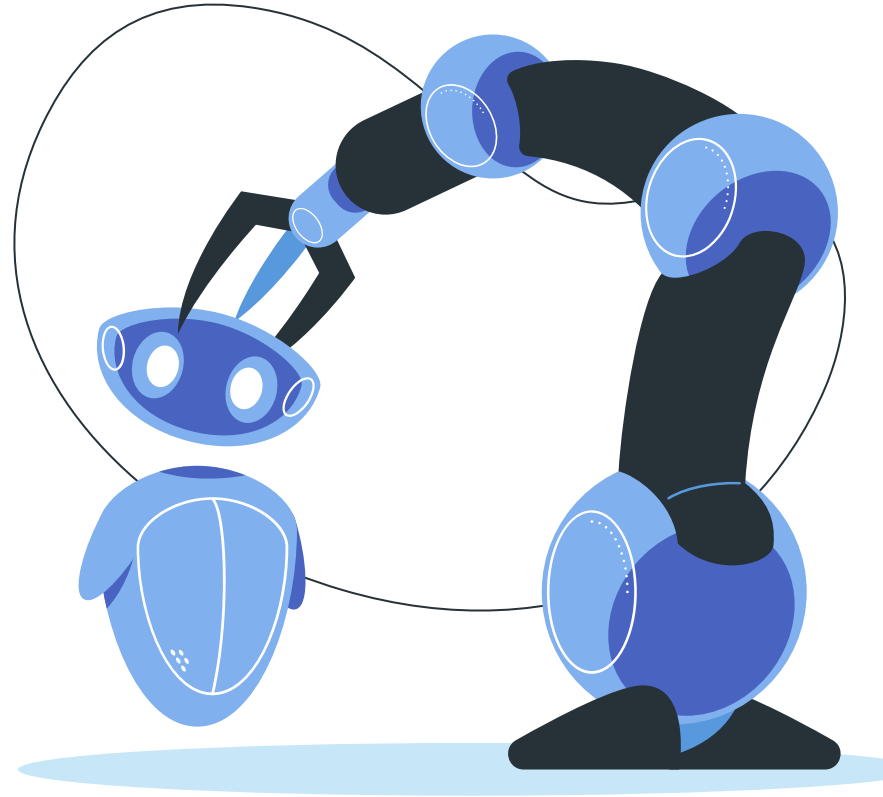


Laboratorio

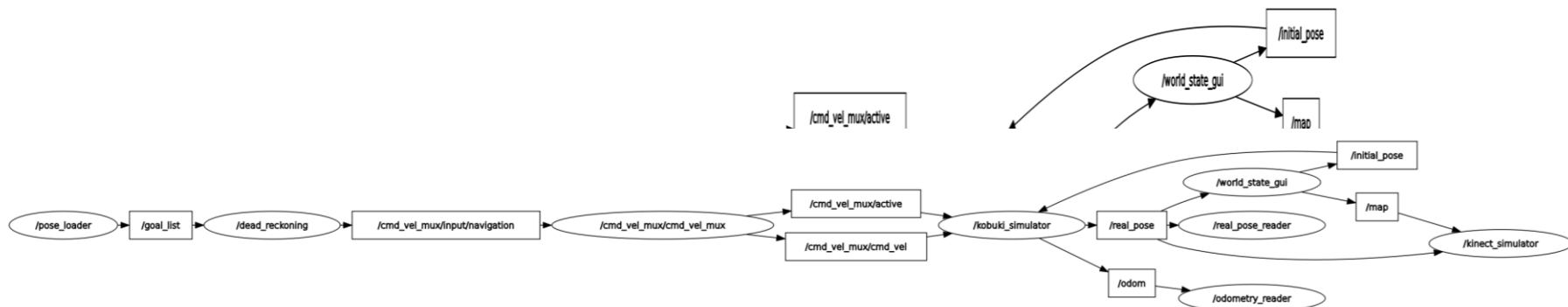
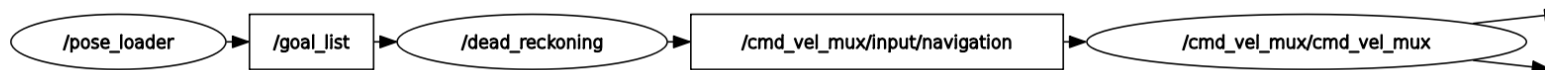
01

Robótica Móvil [IIC2685]

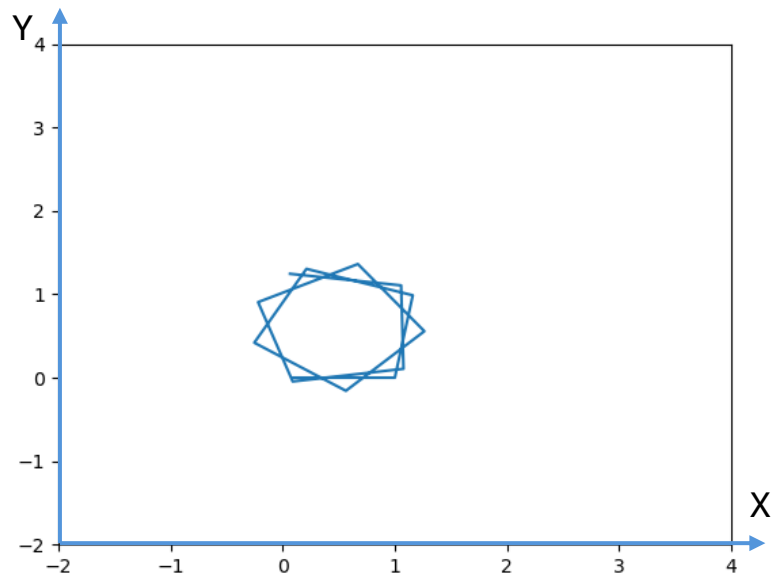
- Alonso Rivera
- Mateo de la Cuadra
- Gustavo Blanco



Avanzar y rotar

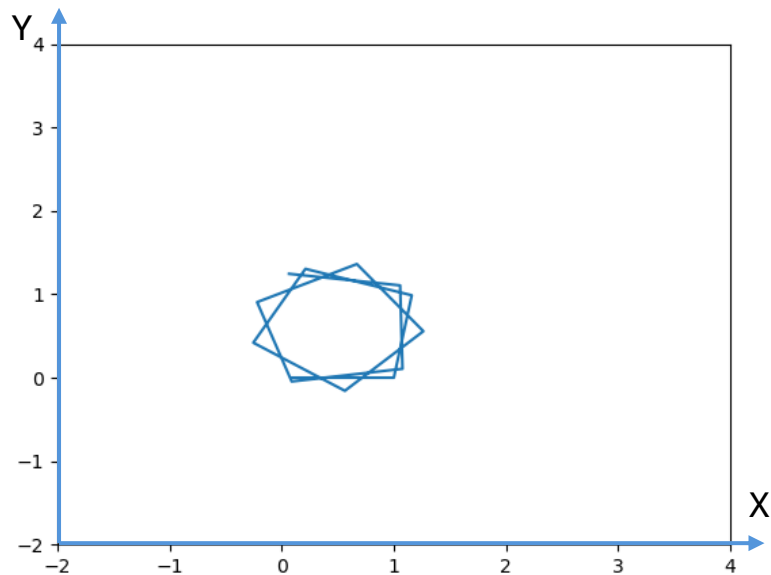


Trayectoria: Odom

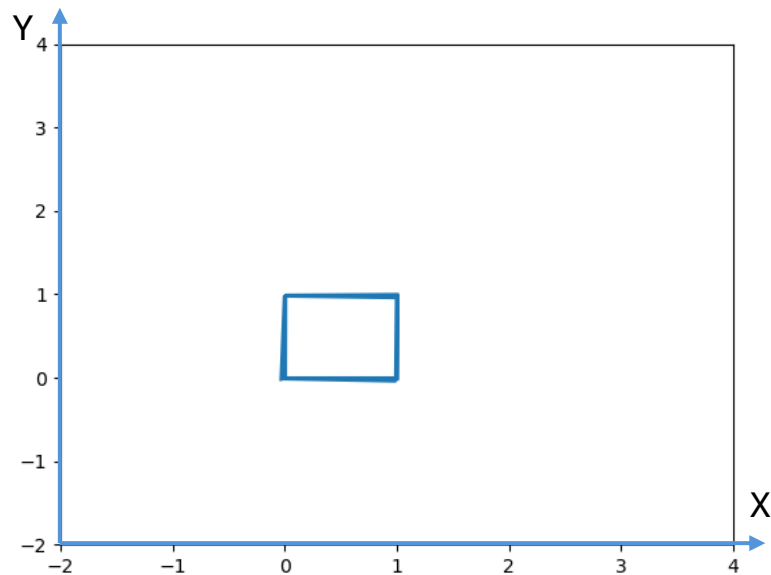


Trayectoria sin corregir

Trayectoria: Odom

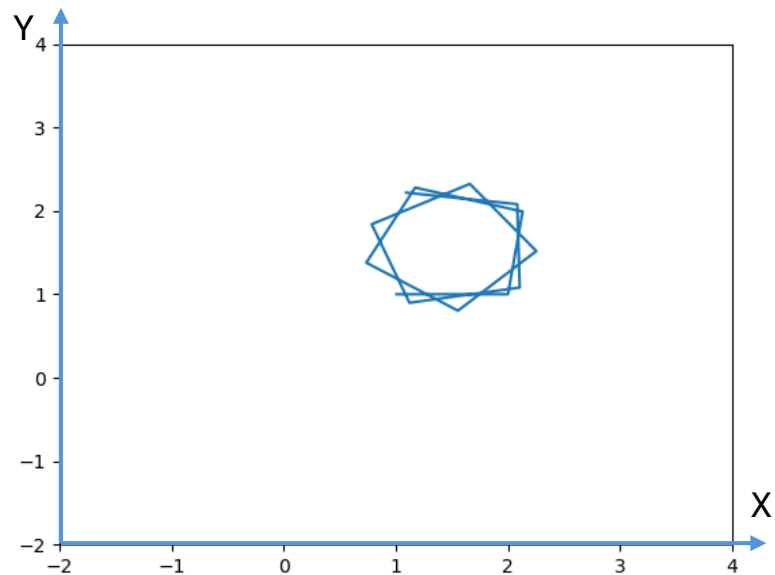


Trayectoria sin corregir



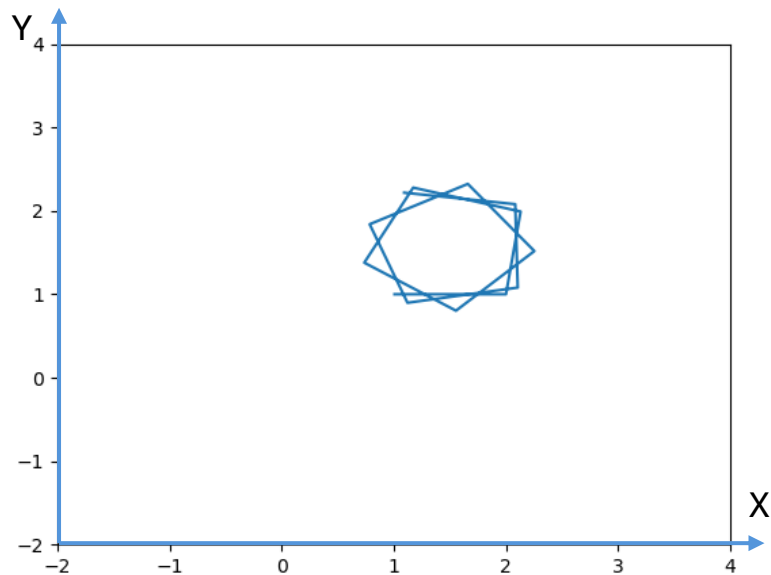
Trayectoria con factor de
corrección

Trayectoria: Real Pose

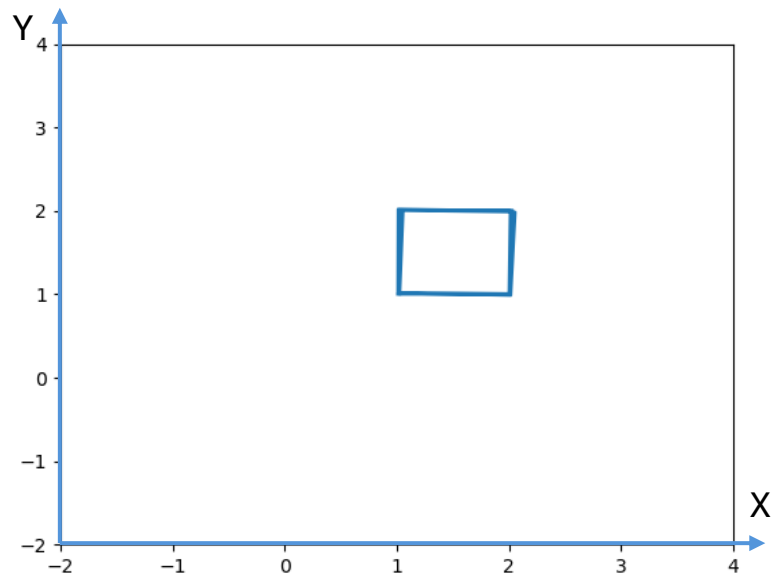


Trayectoria sin corregir

Trayectoria: Real Pose



Trayectoria sin corregir



Trayectoria con factor de
corrección



**¿Por qué un
factor de
corrección?**

Razones

1

Aproximación

Python, Entorno discreto

2

Diferenciales de tiempo

Tiempo real v/s tiempo detectado

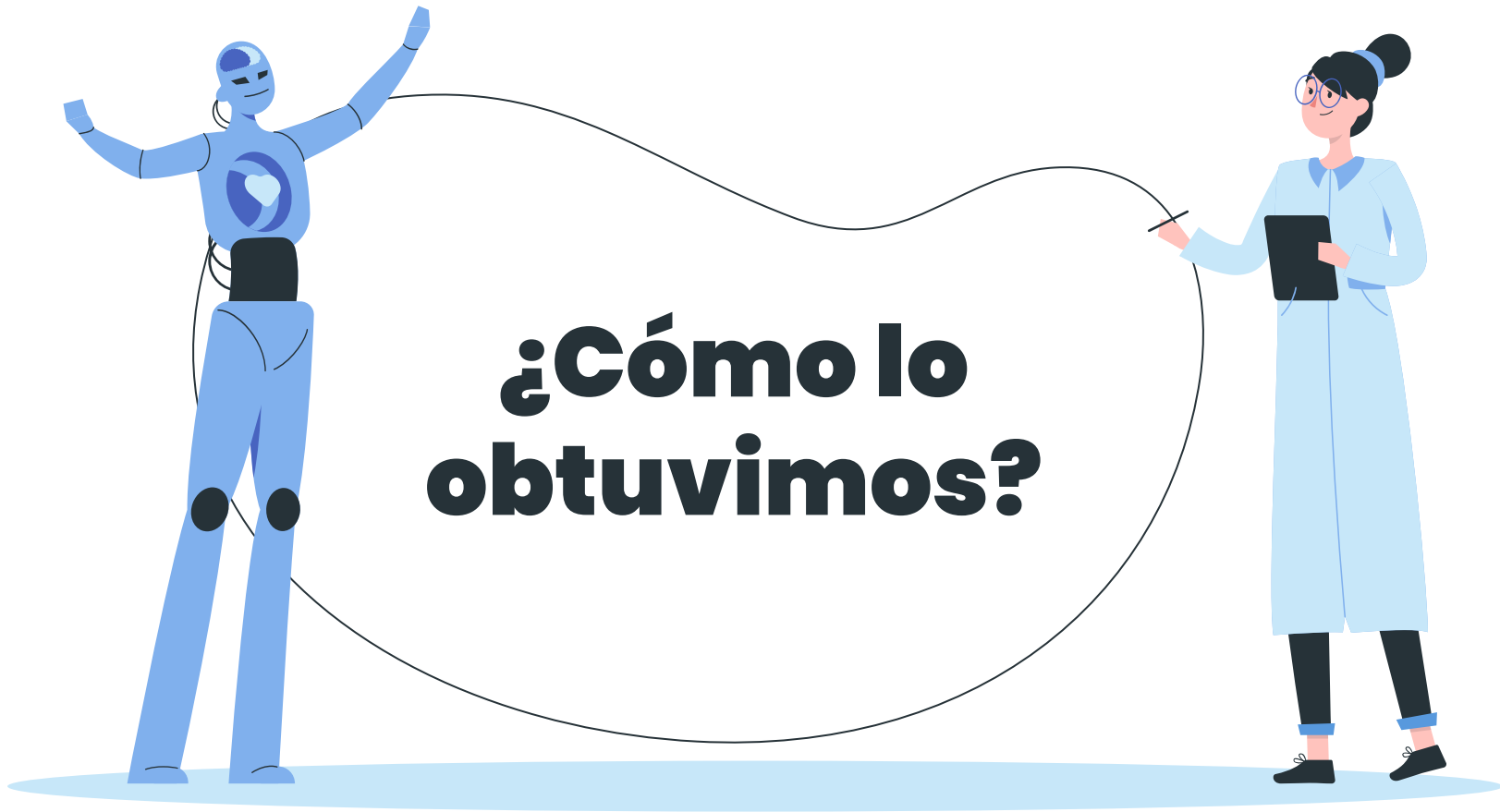
3

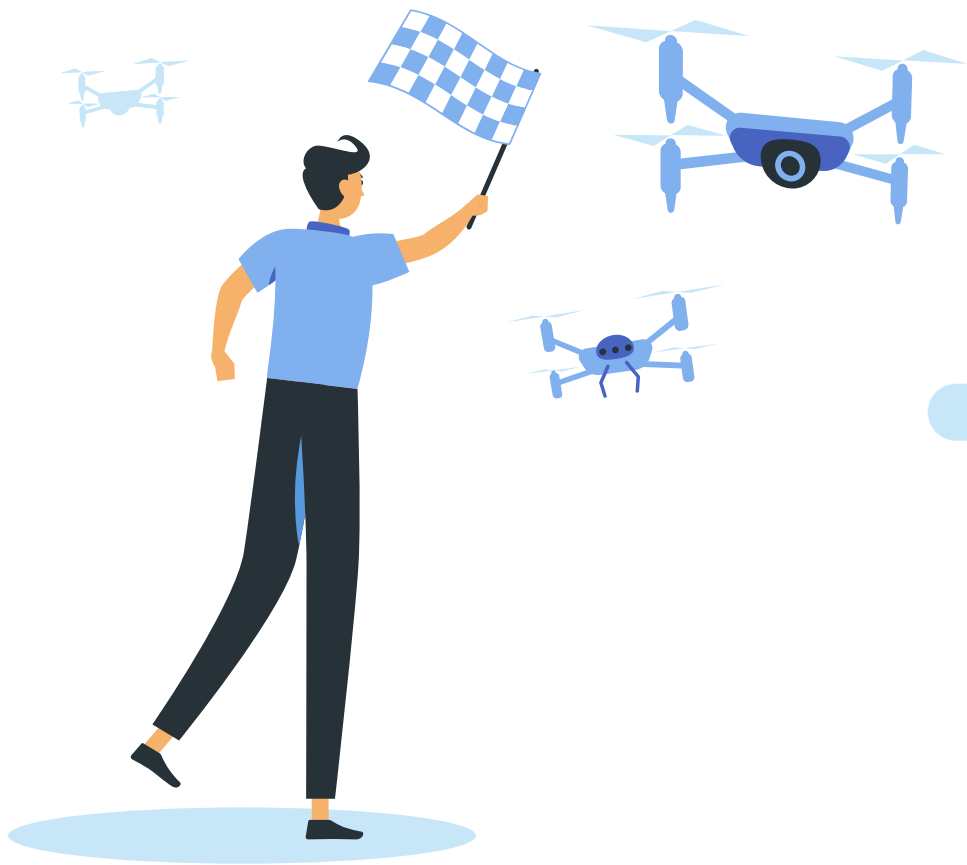
Ruedas

Distancia recorrida por cada rueda es distinta

4

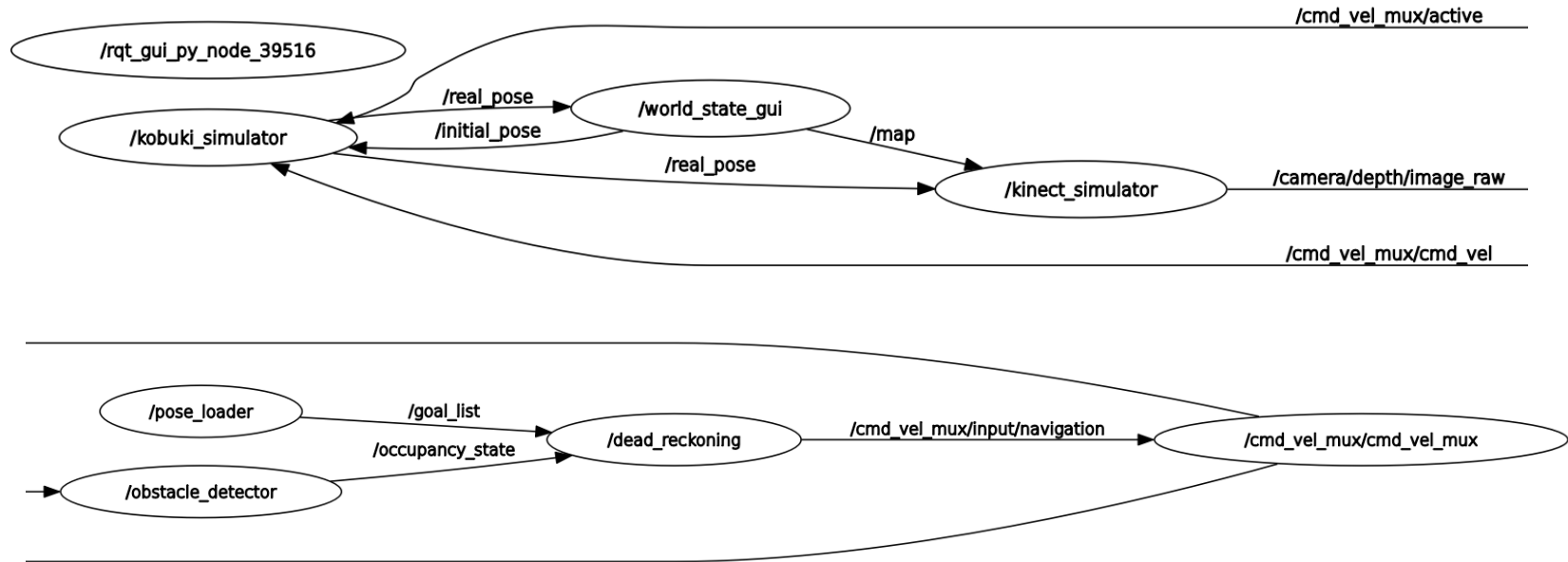
Perturbaciones



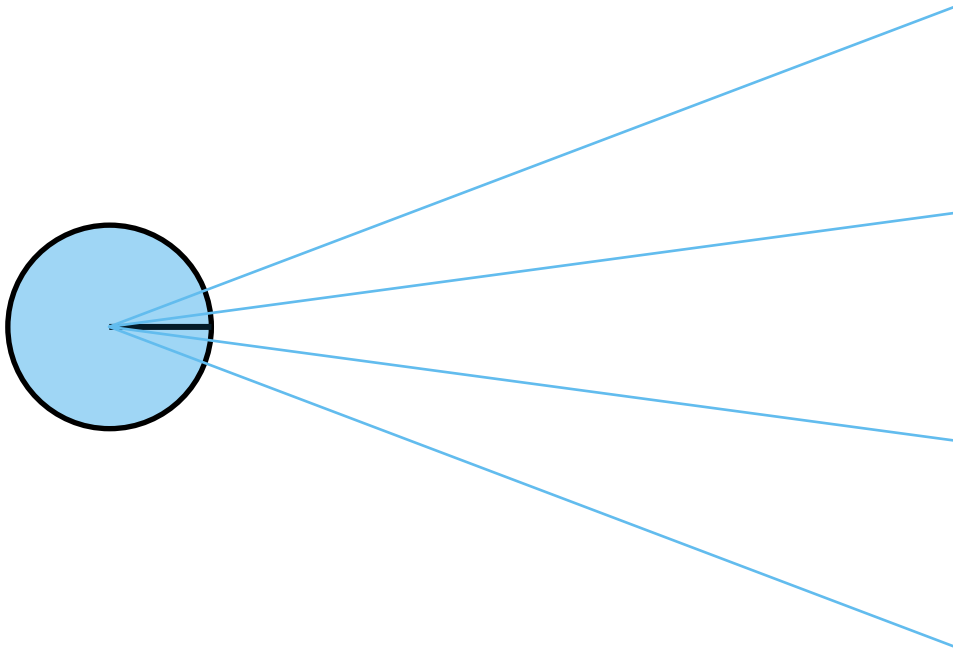


1.1085

Acción y percepción

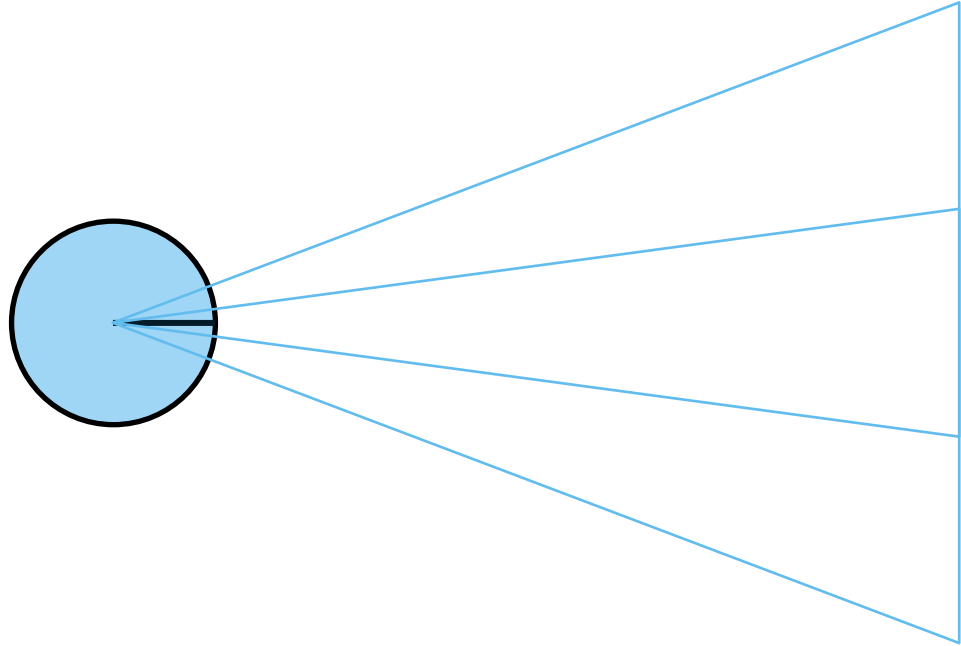


Obstacle detector



Obstacle detector

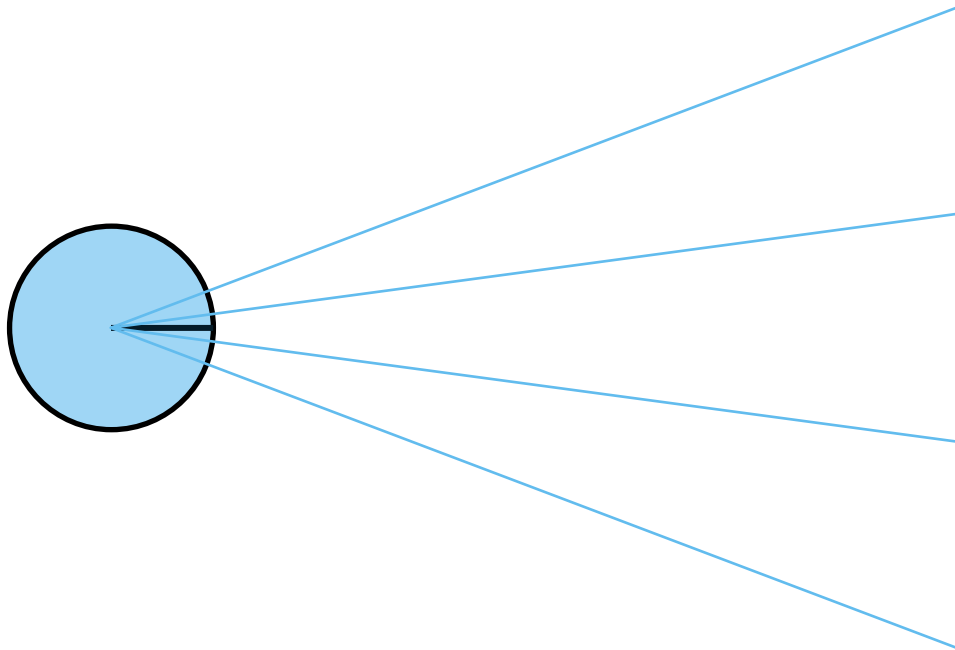
A División



Obstacle detector

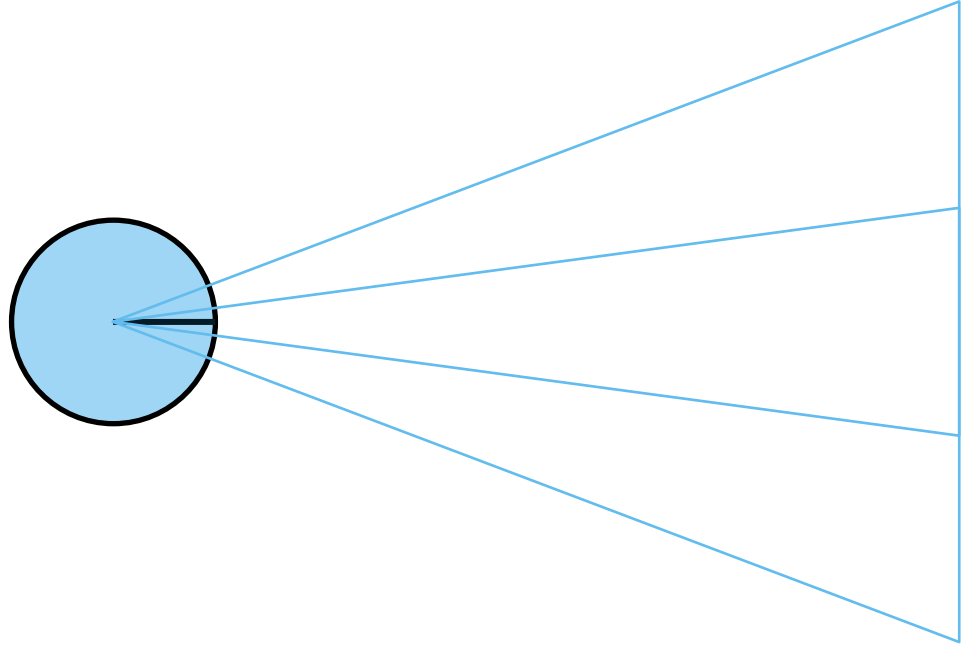
A División

B Valor mínimo



Obstacle detector

- A** División
- B** Valor mínimo
- C** Umbral





Gracias