­

* Búsqueda/Desarrollo de modelo de robot con configuración diferencial.
* Implementar algoritmo de control de persecución pura (*pure pursuit*).
* Realización de tests sobre el método de control para comprobar su comportamiento.
* Evitación de obstáculos utilizando un enfoque de “replanificación”.

**Simulación y control de un robot con ruedas con configuración diferencial**

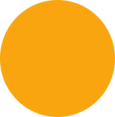
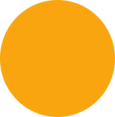
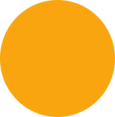
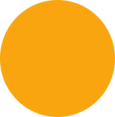
4º GIERM Universidad de Sevilla

PROYECTO

*Control y Programación de Robots*

21/22

Objetivos:



Juan de Dios Herrera Hurtado

Rohan Keith Laycock

Alejandro Romero Gallego

Francisco Javier Román Cortés

**INDICE**

*1.- Introducción…………………………………………………………*…….<Págs 2-3>

*2.- Tareas a desarrollar y planificación…………………………….*<Págs 2-3>

3.- Planteamiento del modelo de una configuración diferencial, aplicada al robot TurtleBot3………………………….<Págs 3-4>

4.- Investigación y uso del paquete disponible para TurtleBot3……………………………………………………………………….<Págs 3-4>

5.- Desarrollo del método de control *pure pursuit…………..*<Págs 4-5>

6.- Aplicación y pruebas sobre el método de control *pure pursuit* implementado…………………………………………….<Págs 4-5>