

Plan de pruebas

Prueba 1:

Comandos:

0 girar -90 gr

0 avanzar 10 m

0 girar 90 gr

0 avanzar 10 m

Prueba 2:

0 avanzar 20 m

0 girar 90 gr

0 avanzar 10 m

Prueba 3:

0 girar 90 gr

0 avanzar 10 cm

0 girar 90 gr

0 avanzar 10 m

Prueba 4

girar 90 gr

avanzar 30 cm

avanzar 20 cm

girar 180 gr

Simulación	Pos_x_inicial	Pos_y_inicial	Pos_x_final	Pos_y_final	Resultado esperado	Resultado obtenido
------------	---------------	---------------	-------------	-------------	--------------------	--------------------

Prueba 1	0	0	10	10	(10,10)	(10,10)
Prueba 2	3	4	23	14	(23,14)	(23,14)
Prueba 2	0	0	20	10	(20,10)	(20,10)
Prueba 3	0	0	-0.09999	-10	(-0.1,10)	(-0.09999, -10)
Prueba 4	1	1	0.5	1	(0.5, 1)	(0.5, 1)
Prueba 4	5	5	4.5	5	(4.5, 5)	(4.5, 5)