



ROBOT LABERINTO

UNIDAD AUTONOMA CON NAVEGACION MEDIANTE TECNICAS DE TRATAMIENTO DE SEÑALES DIGITALES

Wvaldo Graell | Josue Rodriguez

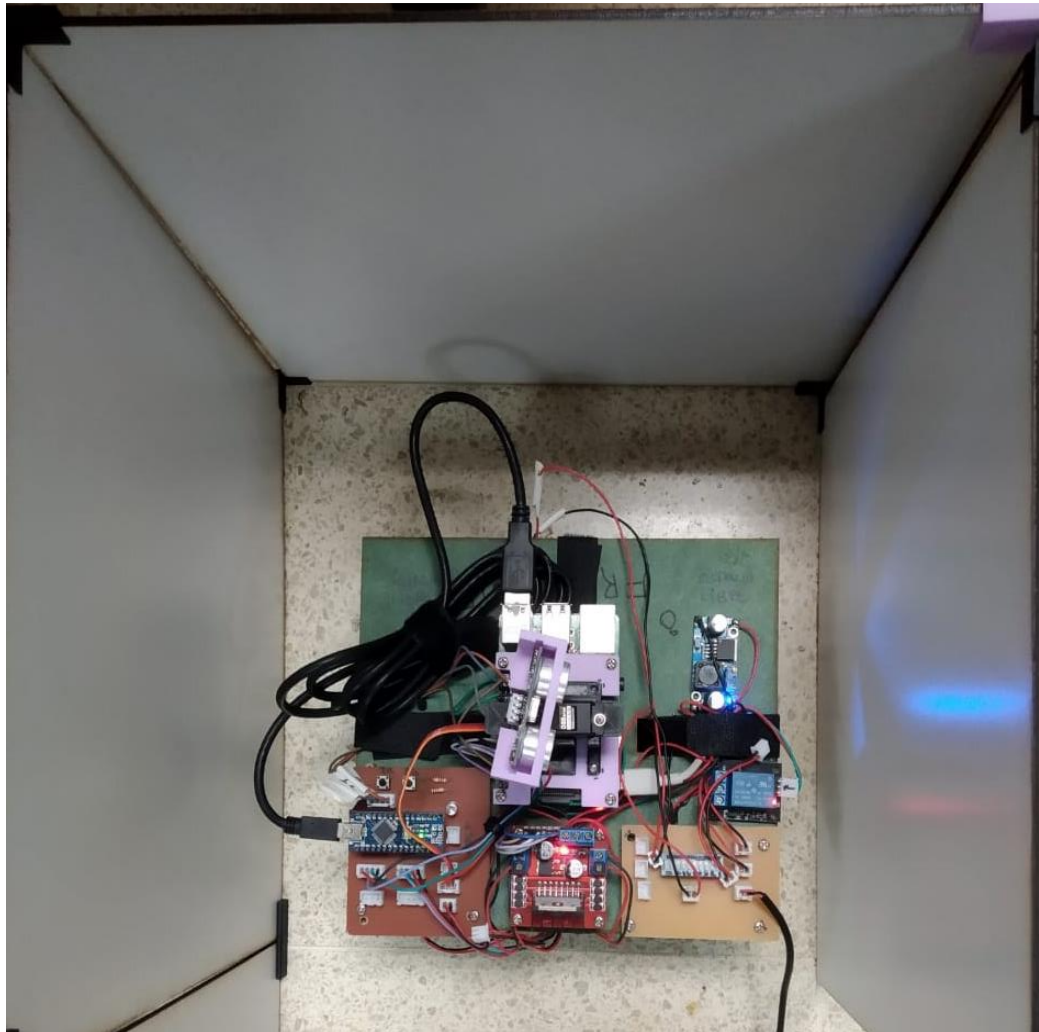
Asesores: Danilo Caceres | Fernando Merchan

Laboratorio de Sistemas Inteligentes

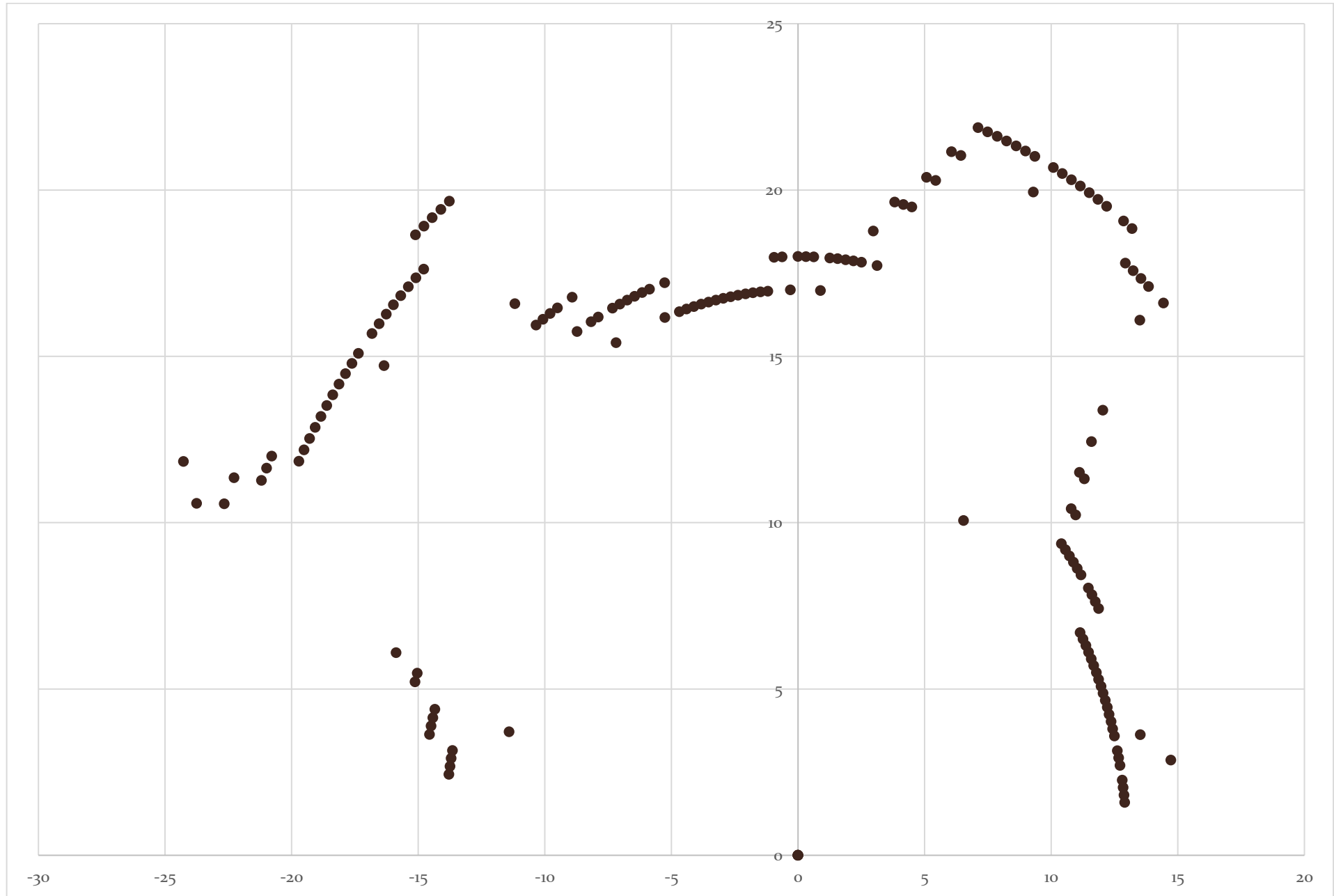
Datos Recolectados el 18 de mayo de 2019 hora: 9:30pm

[NOTA: EN TODOS LOS ESCENARIOS CERO GRADOS ESTA A LA DERECHA]

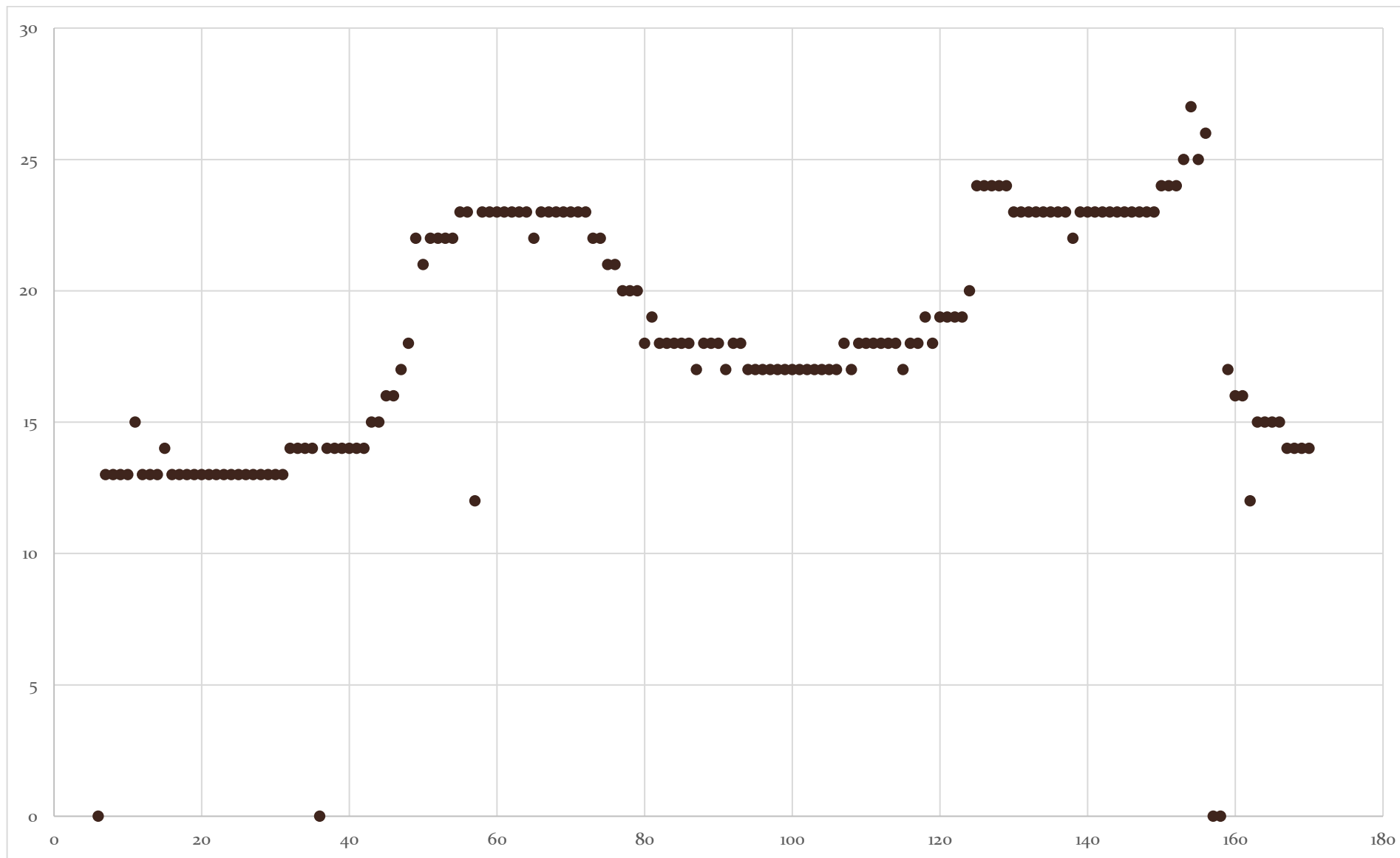
[ESCENARIO SIN SALIDA]



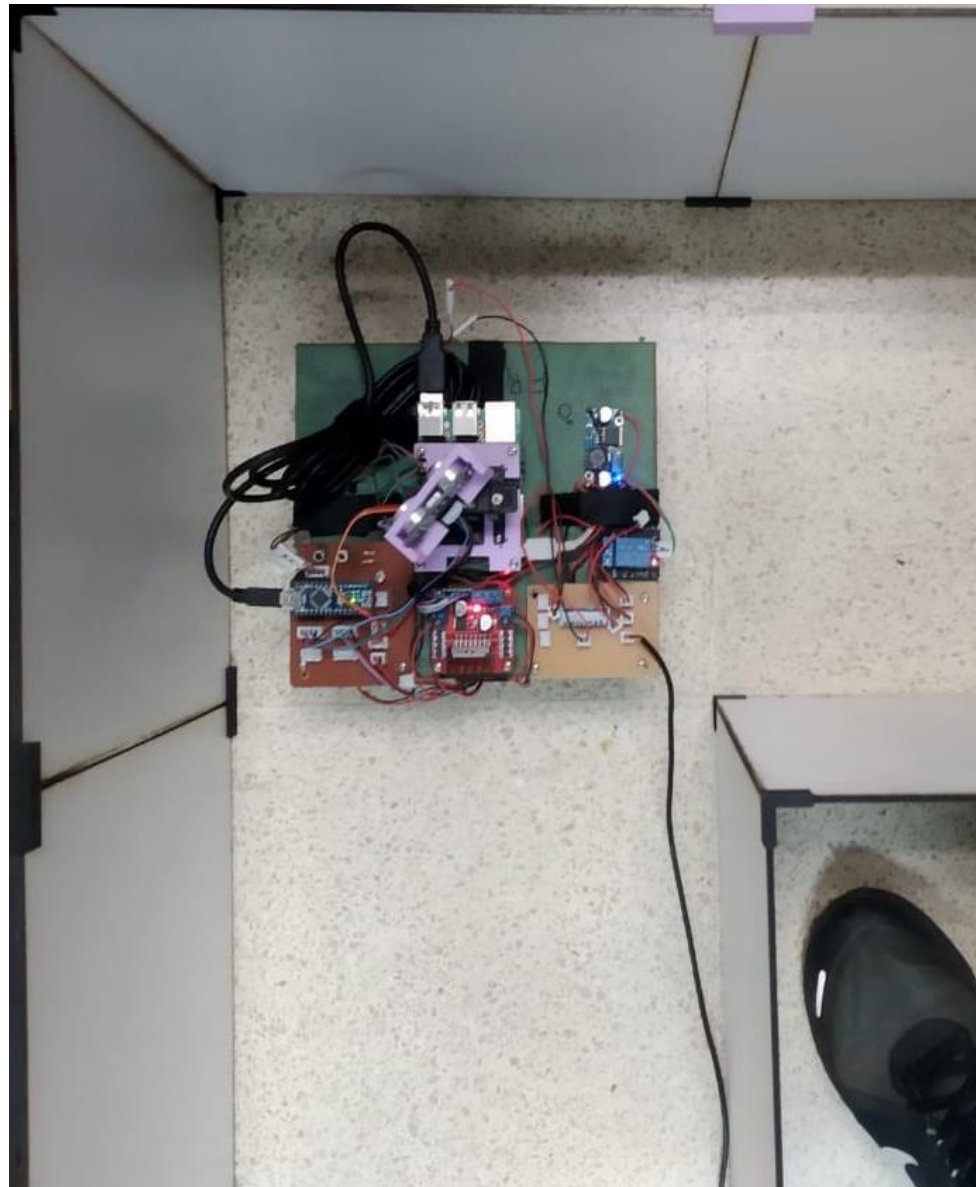
[GRAFICO EN COORDENADAS RECTANGULARES]



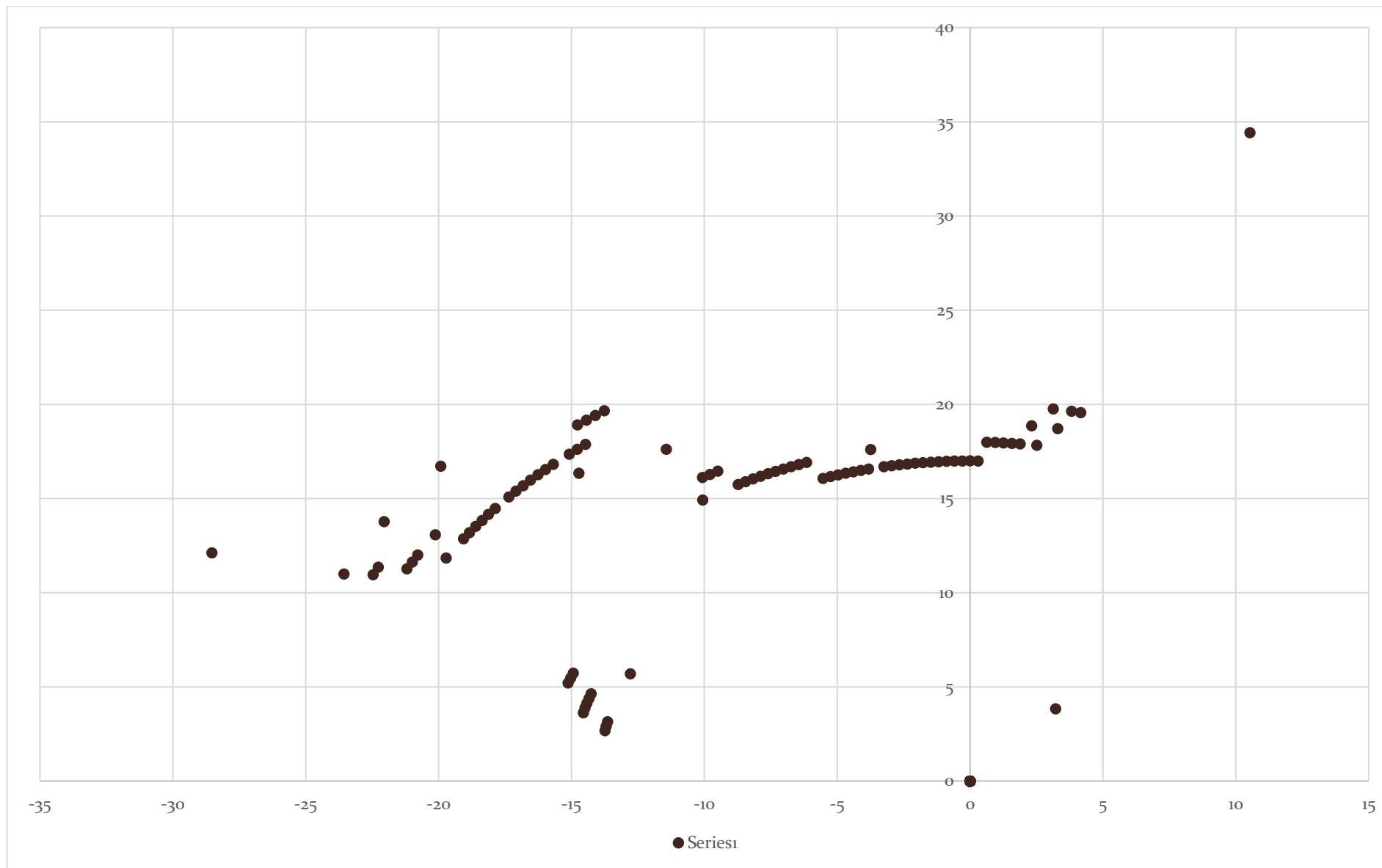
[GRAFICO DE GRADOS VS DISTANCIA]



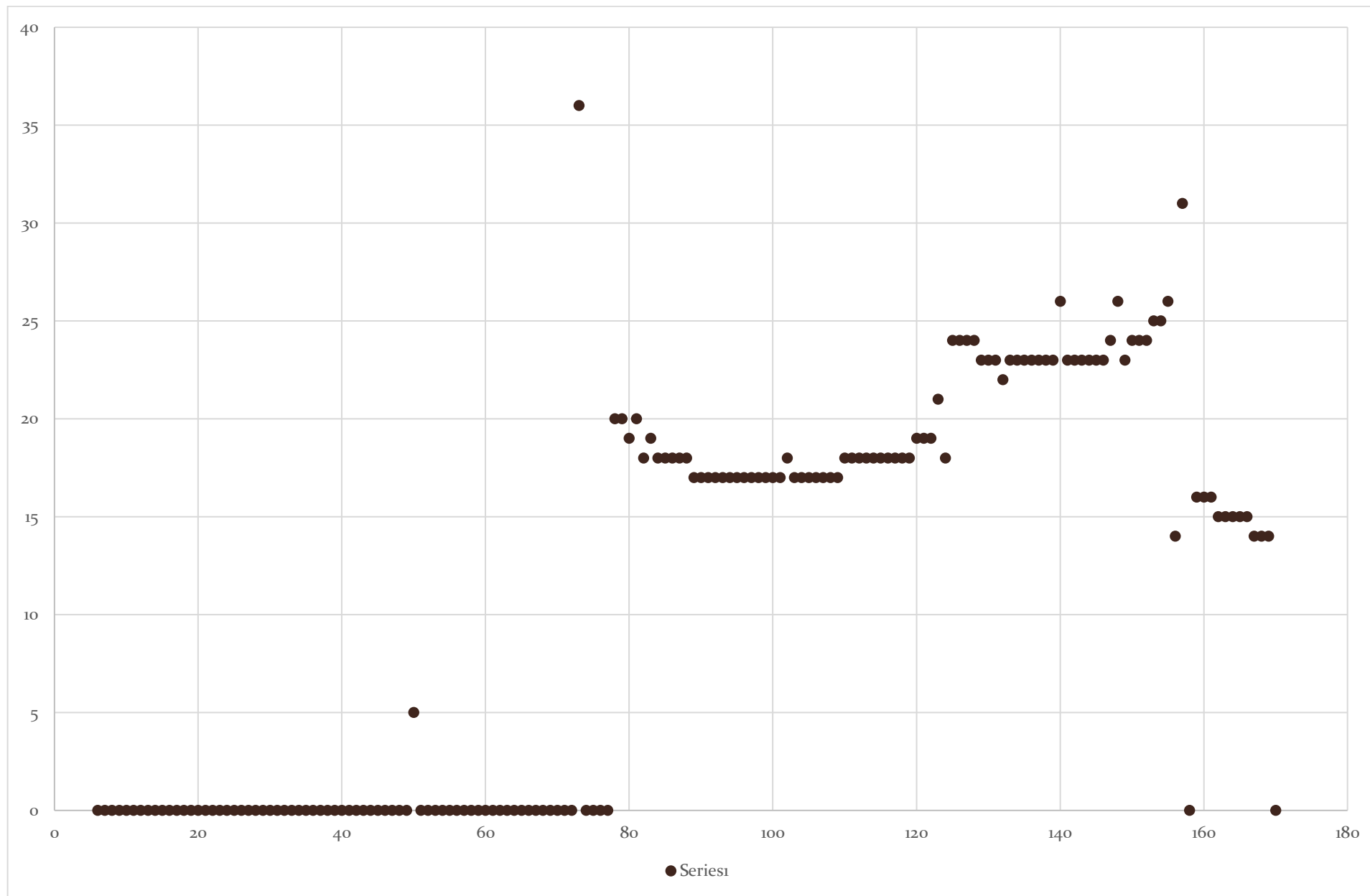
[ESCENARIO GIRO A LA DERECHA]



[GRAFICO EN COORDENADAS RECTANGULARES]



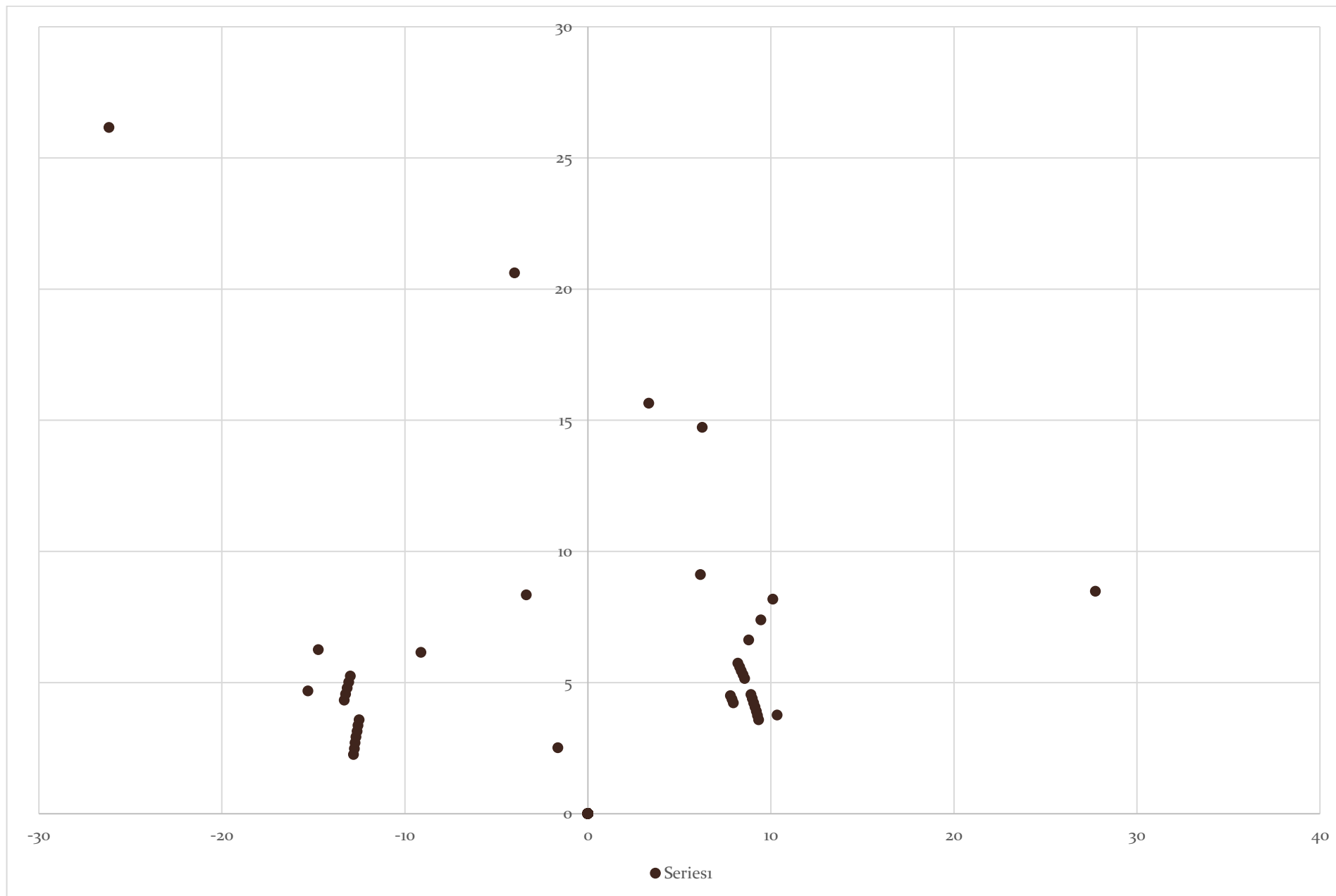
[GRAFICO DE GRADOS VS DISTANCIA]



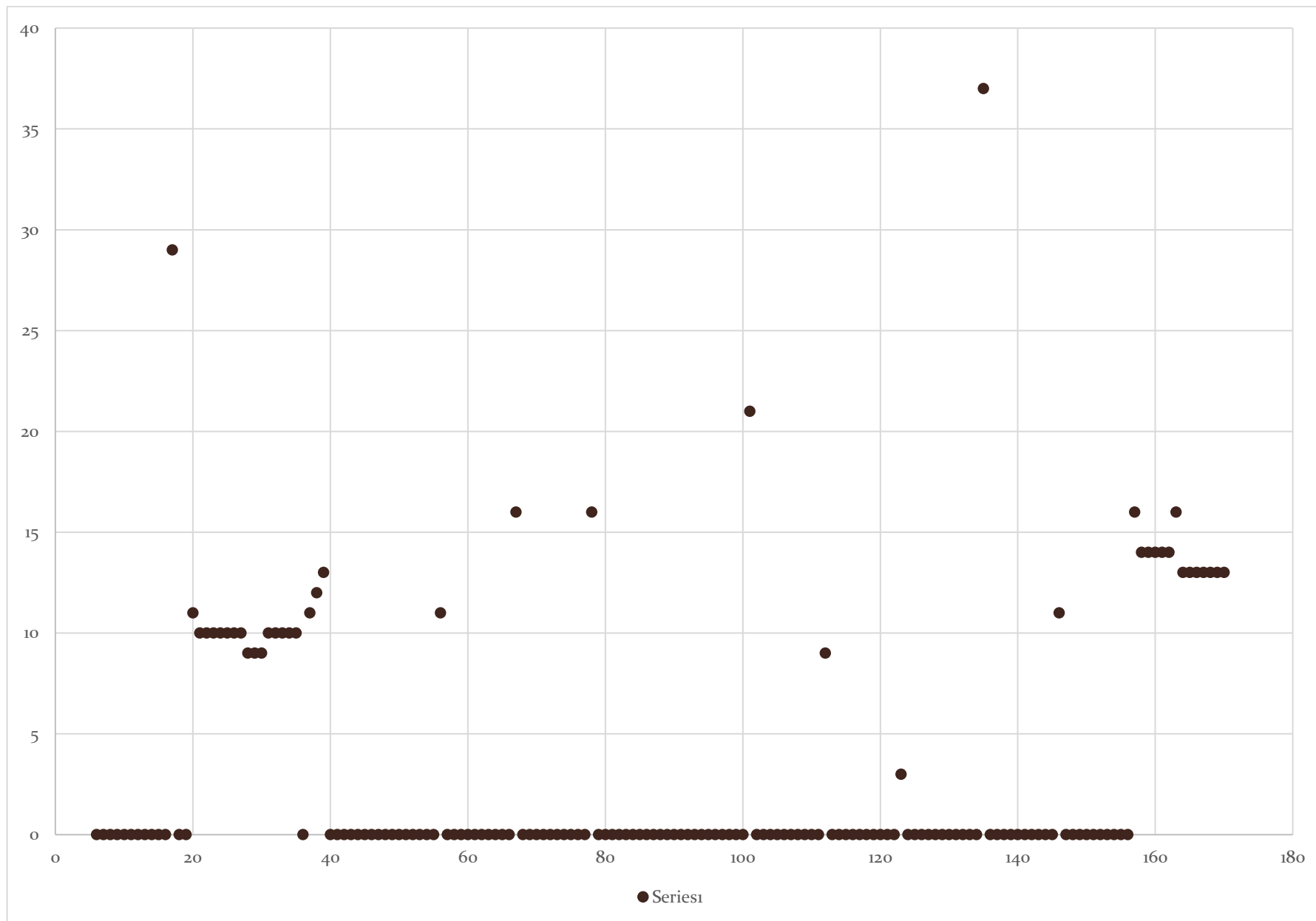
[ESCENARIO SEGUIR DERECHO]



[GRAFICO EN COORDENADAS RECTANGULARES]



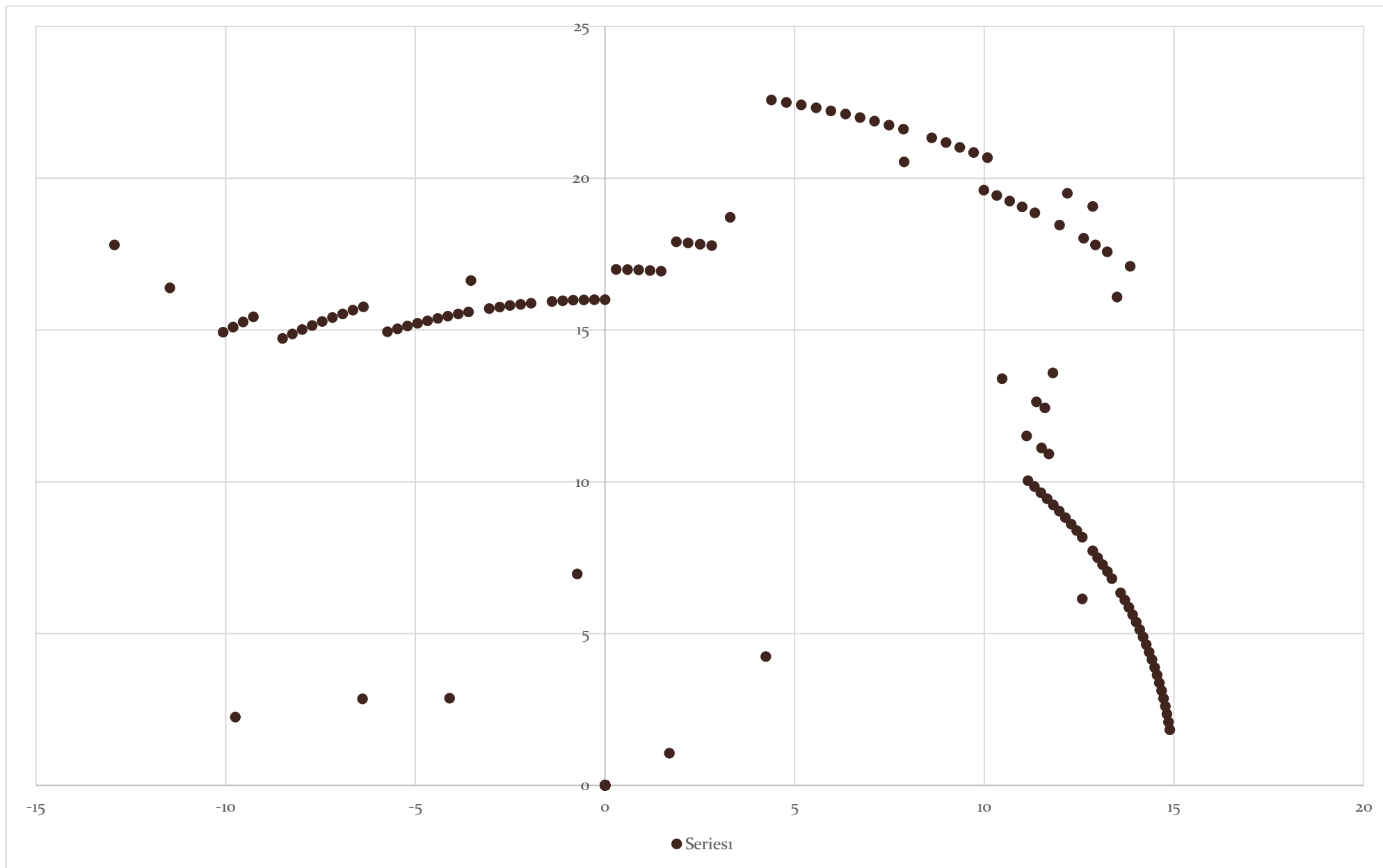
[GRAFICO DE GRADOS VS DISTANCIA]



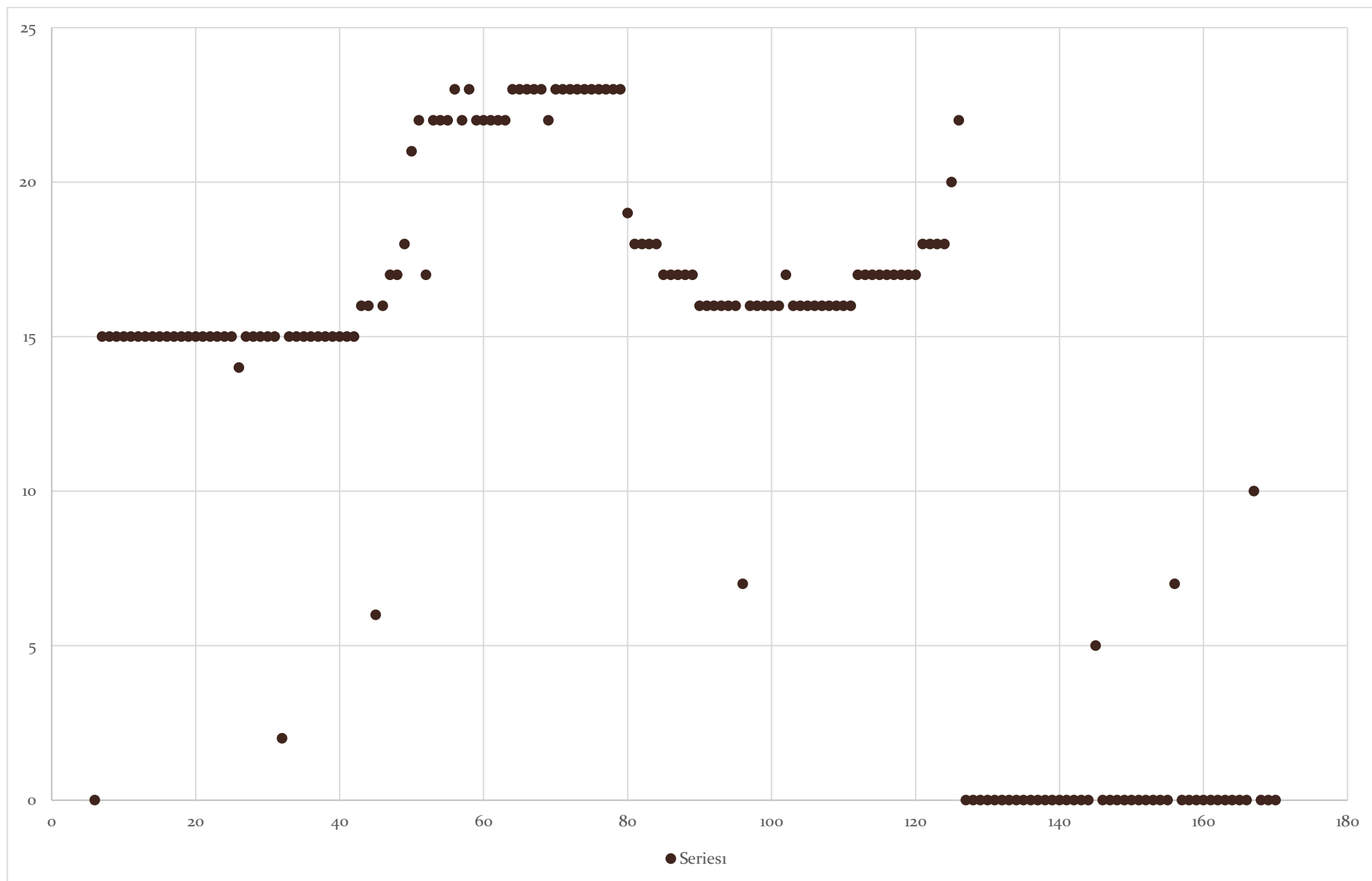
[ESCENARIO GIRO A LA IZQUIERDA]



[GRAFICO EN COORDENADAS RECTANGULARES]



[GRAFICO DE GRADOS VS DISTANCIA]



[EL CODIGO QUE CONTROLA AL SERVO ESTA LIMITADO DE 5 A 170 GRADOS ESTO SE HIZO PORQUE EL REGULADOR DE 5V QUE ALIMENTA AL SERVO PRESENTABA BAJO VOLTAGE CUANDO EL SERVO LLEGABA A LOS EXTREMOS]

[EL CODIGO QUE CONTROLA AL SENSOR DE DISTANCIA ESTA LIMITADO A 40 CM]