

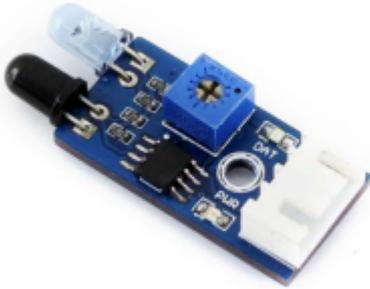
4 Sensor obstáculos IR

Los rovers tienen que ser autónomos en esquivar obstáculos, no pueden depender del control remoto desde la Tierra, no como la Sojourner que parece que tropieza con una roca:

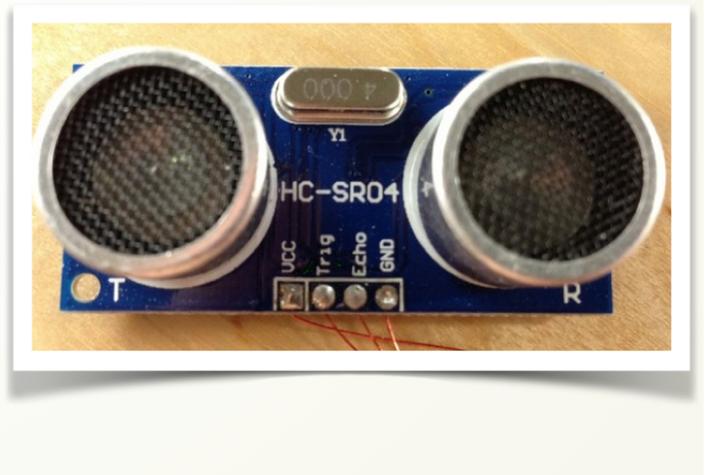


Crédito de imagen: Proyecto Mars Pathfinder

Nuestro rover también, para ello tenemos dos sensores de infrarrojo para detectar los obstáculos.



Detecta pero no mide la distancia del rover al obstáculo. Si queremos más precisión tendría que ser con el sensor ultrasonidos que lo veremos más adelante.



Revision #1

Created 21 March 2022 11:57:21 by Equipo CATEDU

Updated 22 March 2022 12:04:19 by Equipo CATEDU