

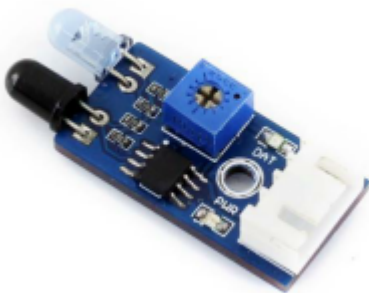
## 4 Sensor obstáculos IR

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 2022-03-21 11:57:21 CET by Equipo CATEDU

Updated 2022-03-22 12:04:19 CET by Equipo CATEDU