

6 Módulo siguelíneas

ORBITAS

Esta claro que un rover de verdad no va a tener que seguir una línea pintada en el suelo. Pero, las sondas que lo transportan a los astros, sí que tiene que seguir unas órbitas o líneas imaginarias. Nosotros lo vamos a simular con una línea pintada en el suelo.

La programación básica es la misma siempre: si te desvías, corrige.



[Philae rover's orbit in comet 67P](https://www.youtube.com/watch?v=gYjsMBabjVY)

Pero no es fácil elegir la órbita :

<https://www.youtube.com/embed/gYjsMBabjVY>

NUESTRO ROBOT SIGUELINEAS

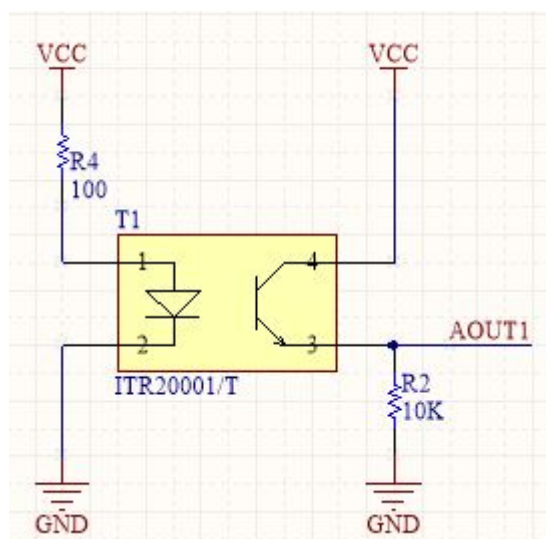
Nuestro robot tiene un módulo con 5 sensores al color :



Tiene un funcionamiento similar al [Sensor obstáculos IR](#). El receptor tiene un sensor de reflexión de infrarrojos ITR20001/T. Un led emite luz IR continuamente, la luz infraroja es reflejado por un obstáculo y lo recibe el receptor.

La salida del sensor es analógica y es sensible al color y la distancia del objeto detectado.

Tiene 5 canales de sensores. Chequeandolos se puede juzgar la posición de la línea oscura que esté en el suelo.



Revision #2

Created 21 March 2022 11:57:32 by Equipo CATEDU

Updated 22 March 2022 12:13:45 by Equipo CATEDU