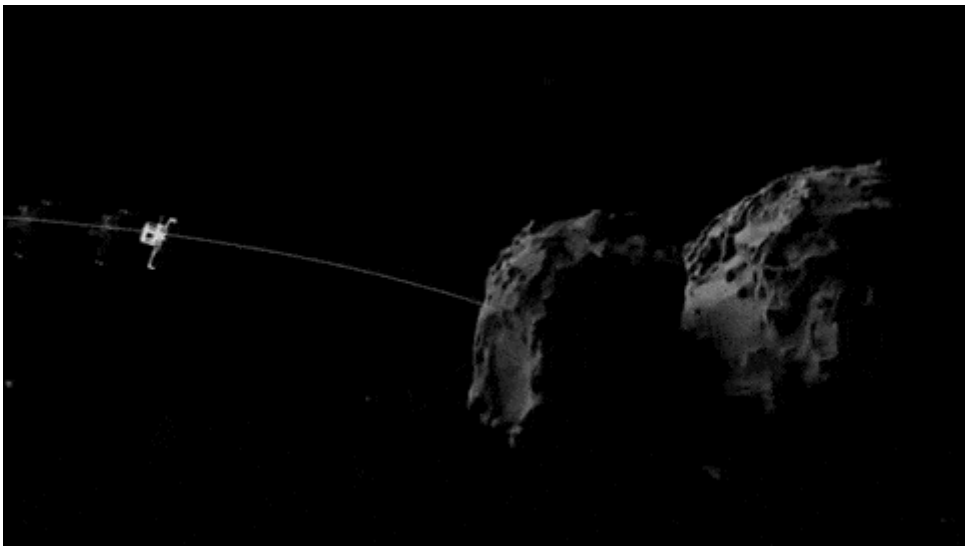
6 Módulo siguelíneas

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

Pero no es fácil elegir la órbita :

https://www.youtube.com/embed/gYJsMBabjVY

NUESTRO ROBOT SIGUELINEAS

Copyright 2026

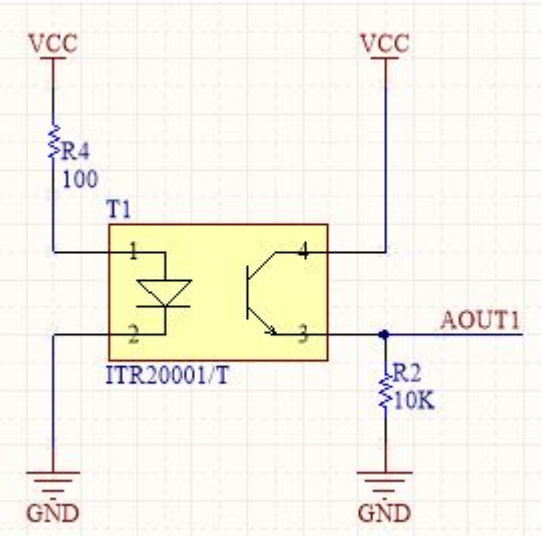
Nuestro robot tiene un módulo con 5 sensores al color :



Tiene un funcionamiento similar al Sensor obstáculos IR. El receptor tiene un sensor de reflexión de infrarrojos ITR20001/T. Un led emite luz IR contínuamente, 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 2022-03-21 11:57:32 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-03-22 12:13:45 CET by Equipo CATEDU