

3 Control velocidad

El control de la velocidad y de la posición exacta de las ruedas es muy importante en un rover. Nos permite tener el control para sortear los obstáculos y darle las instrucciones precisas de movimiento



[NASA JPL](https://www.nasa.gov/jpl)

Nuestro robot tiene unos discos en los ejes de las ruedas, estos discos están agujereados :



Este sensor, el WYC-H206, es el encargado de detectar los agujeros, haciendo pasar una luz entre ellos, por lo que detecta agujero o no, y podemos contar el número y por lo tanto controlar su velocidad.



Revision #1

Created 2022-03-21 11:57:16 CET by Equipo CATEDU

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