

## ANEXO 8. Rutas Robot Semiautónomo Harker

### Tecla 1: Preconsulta

1. Avanza 0.9 m
2. Gira 70° izquierda
3. Avanza 3.5 m
4. Gira 70° Izquierda
5. Avanza 0.8 m
6. Gira 90° izquierda
7. Gira 90° izquierda
8. Avanza 0.8 m
9. Gira 70° Derecha.
10. Avanza 3.5 m
11. Gira 70° Derecha
12. Avanza 0.9 m
13. Gira izquierda 180°

### Tecla 3: Consultorio 3

1. Avanza 0.9 m
2. Gira 70° izquierda
3. Avanza 3 m
4. Gira 10° derecha
5. Avanza 1.5 m
6. Gira 70° derecha
7. Avanza 4.5 m
8. Gira 90° izquierda
9. Gira 90° izquierda
10. Avanza 4.5 m
11. Gira 70° izquierda
12. Avanza 1.5m
13. Gira 10°izquierda
14. Avanza 3m
15. Gira 70° derecha
16. Avanza 0.9m
17. Gira izquierda 180°

### Tecla 4: Consultorio 4

1. Avanza 0.9 m
2. Gira 70° izquierda
3. Avanza 3 m
4. Gira 10° derecha

5. Avanza 1.5 m
6. Gira 70° derecha
7. Avanza 5.9 m
8. Gira 90° izquierda
9. Gira 90° izquierda
10. Avanza 5.9 m
11. Gira 70° izquierda
12. Avanza 1.5m
13. Gira 10°izquierda
14. Avanza 3m
15. Gira 70° derecha
16. Avanza 0.9m
17. Gira izquierda 180°

### Tecla 5: Consultorio 5

1. Avanza 0.9 m
2. Gira 70° izquierda
3. Avanza 3 m
4. Gira 10° derecha
5. Avanza 1.5 m
6. Gira 70° derecha
7. Avanza 11.9 m
8. Gira 90° izquierda
9. Gira 90° izquierda
10. Avanza 11.9 m
11. Gira 70° izquierda
12. Avanza 1.5m
13. Gira 10°izquierda
14. Avanza 3m
15. Gira 70° derecha
16. Avanza 0.9m
17. Gira izquierda 180°

### Tecla 6: Consultorio 6

1. Avanza 0.9 m
2. Gira 70° izquierda
3. Avanza 3 m
4. Gira 10° derecha
5. Avanza 1.5 m
6. Gira 70° derecha
7. Avanza 13.1 m

8. Gira 90° izquierda
9. Gira 90° izquierda
10. Avanza 13.1 m
11. Gira 70° izquierda
12. Avanza 1.5m
13. Gira 10°izquierda
14. Avanza 3m
15. Gira 70° derecha
16. Avanza 0.9m
17. Gira izquierda 180°

### **Tecla 7: Consultorio 7**

1. Avanza 0.9 m
2. Gira 70° izquierda
3. Avanza 3 m
4. Gira 10° derecha
5. Avanza 1.5 m
6. Gira 70° derecha
7. Avanza 16.1 m
8. Gira 90° izquierda
9. Gira 90° izquierda
10. Avanza 16.1 m
11. Gira 70° izquierda
12. Avanza 1.5m
13. Gira 10°izquierda
14. Avanza 3m
15. Gira 70° derecha
16. Avanza 0.9m
17. Gira izquierda 180°