

# Introducción a la Robótica Inteligente

## Recuperación Trabajo Obligatorio 1 Grupo

**Fecha Límite:** 1 junio 2018 – 16:00 horas

### **Enunciado**

- A) Implementar en el simulador irsim un arquitectura basada en el comportamiento (subsunción, equemas motores o ambas) para la resolución de una tarea a decidir libremente por el grupo.
- B) Extender dicha arquitectura a una arquitectura híbrida basada en la resolución de mapas, haciendo uso de los algoritmos descritos en el aula (opcional).

### **Entrega:**

- Se entregará a través de la plataforma Moodle, un documento en formato “pdf” explicando el desarrollo seguido para la consecución de la tarea, así como los resultados obtenidos, los problemas encontrados y las posibles futuras implementaciones y/o soluciones, El nombre del documento debe seguir la siguiente codificación: *GrupoXX\_RO1.pdf*.

### **Evaluación:**

- Para la evaluación del trabajo se tendrán en cuenta los siguientes criterios.
  - Claridad y calidad en la presentación de la memoria.
  - Cantidad de sensores utilizados en la arquitecturas.
  - Complejidad de la tarea a resolver.
  - Presentación de resultados mediante gráficas de los sensores, actuadores, activación de los niveles de competencia, desarrollo de los mapas, etc. que se consideren necesarias.
  - Información sobre la bibliografía consultada.

### **Calificación:**

- La calificación de esta entrega supondrá un máximo de 4 puntos sobre la nota final.
- Todos los grupos deberán al menos implementar la parte A del enunciado.
- Los trabajos que solo realicen la parte A podrán obtener una calificación entre 0 y 3 puntos. Los trabajos que además incorporen la parte B, podrán obtener una calificación entre 0 y 4 puntos.