

# Introducción a la Robótica Inteligente

## Recuperación Trabajo Obligatorio 1 Grupo

Fecha Límite: 31 mayo 2020 – 23:59 horas

### Enunciado

- Implementar en el simulador irsim un arquitectura basada en el comportamiento para la resolución de una tarea a decidir libremente por el grupo. Se deberá implementar una arquitectura subsunción y una motor schemas, para resolver el mismo problema, y realizar una comparativa entre el funcionamiento de ambas.

### 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.
- El número del grupo y nombre de los alumnos también deben aparecer en el documento pdf.
- Los ficheros “.cpp”, “.h”, ficheros de parámetros, etc. que permitan evaluar el funcionamiento completo de las arquitecturas mediante la versión de IRSIM disponible en la página web.

### 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.