

# Introducción a la Robótica Inteligente

## Recuperación Trabajo Obligatorio 1 Grupo

**Fecha Límite:** 31 mayo 2017 – 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 2.5 puntos. Los trabajos que además incorporen la parte B, podrán obtener una calificación entre 0 y 4 puntos.**