

Introducción a la Robótica Inteligente

Trabajo Voluntario 2

Fecha Límite: 22 febrero 2019 – 12:59

Modalidad: Individual

Enunciado

- Implementar un vehículo de Braitenberg que realice una trayectoria circular alrededor de una fuente de luz

Entrega:

- Se entregarán a través de la plataforma Moodle, un fichero comprimido (.tgz o .zip) con la siguiente codificación `Apellido1Apellido2Nombre_V2.tgz` (sin tildes) que incluya los siguientes ficheros:
 - Un documento con una extensión máxima de 1 página en formato “pdf” explicando el desarrollo seguido para la consecución de la práctica. El nombre del documento debe seguir la siguiente codificación: `Apellido1Apellido2Nombre_V2.pdf` (sin tildes). El nombre y apellido del alumno también deben aparecer en el documento pdf.
 - El fichero “.cpp” y en su caso el “.h” que demuestre dicha implementación. El nombre del fichero debe seguir la siguiente codificación: `Apellido1Apellido2Nombre_V2.cpp` (y `.h` en caso de ser necesario). Dicho fichero debe corresponder con la `templateV2.cpp` (y `.h` en caso de ser necesario) proporcionado con este enunciado.

Implementación:

- Descargar el fichero `V2-template.tgz`, que contiene los ficheros `templateV2.cpp`, `templateV2.h` y `templateV2.txt`
- Sustituir los ficheros `controllers/braitenbergvehicle2controller.cpp` y `controllers/braitenbergvehicle2controller.h` por los ficheros `templateV2.cpp` y `templateV2.h` respectivamente.
- Copiar `templateV2.txt` en el directorio `paramFiles`.
- Codificar la implementación del vehículo de Braitenberg en el espacio reservado para los alumnos del método `SimulatioStep` del fichero `templateV2.cpp` (ya renombrado `controllers/braitenbergvehicle2controller.cpp`).
- Ejecutar el simulador con la opción: `./irsim -E 20 -p paramFiles/templateV2.txt`

Calificación:

- La calificación de esta entrega supondrá 0.5 puntos sobre la nota final