



Graciela Molina
m.graciela.molina@gmail.com

PROYECTO SIMBOT



SIMBOT



Consigna:

Realizar una simulación en Python de modo que un robot sortee los obstáculos dentro de un determinado ambiente.

SIMBOT



Se espera:
Visualización que muestre el camino realizado por el robot y cómo evita los obstáculos usando algún tipo de estrategia.

El robot no debe saber nada más de su ambiente que lo que sus sensores limitados puedan detectar. El ambiente se puede auto-generar al comienzo de cada simulación

SIMBOT

Características posibles para implementar en la simulación:

Física del ambiente: Velocidad, Aceleración, diferentes formas de objetos (circulares, triangulares, **rectangulares**, etc), Colisión de objetos.

SIMBOT

Temas que incluye:



OOP



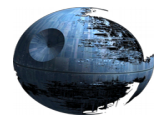
Numpy



Scipy



Algoritmos



Visualización

SIMBOT

Tareas:

Determinar los roles y tareas aprovechando las fortalezas de cada integrante.

Desarrollo colaborativo.

Integración del sistema.

Usar técnicas y herramientas (tests, profiling, etc)

Documentar.



**KEEP
CALM**

AND

**MAY THE FORCE
BE WITH YOU**