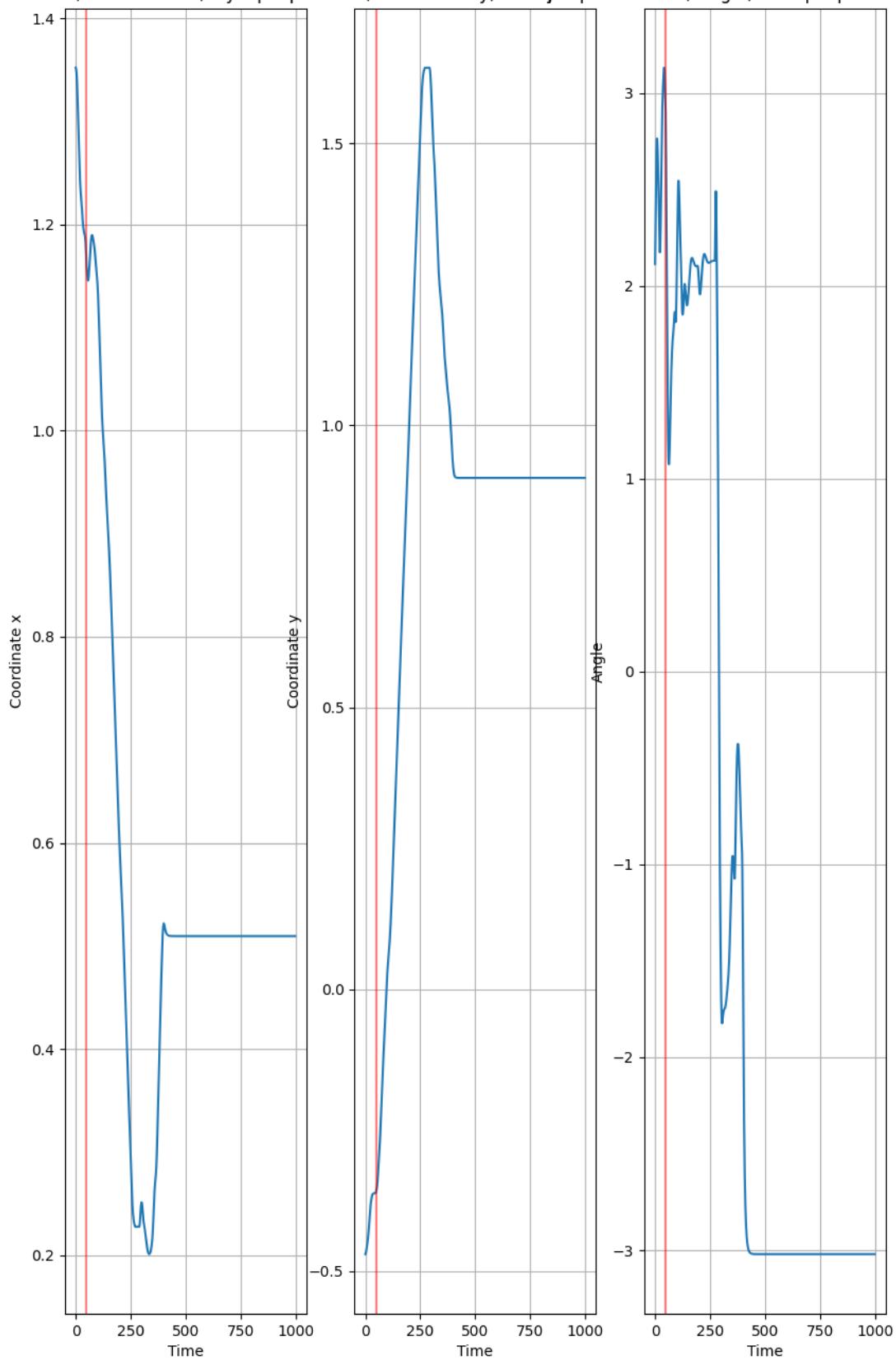


Simulación número 1

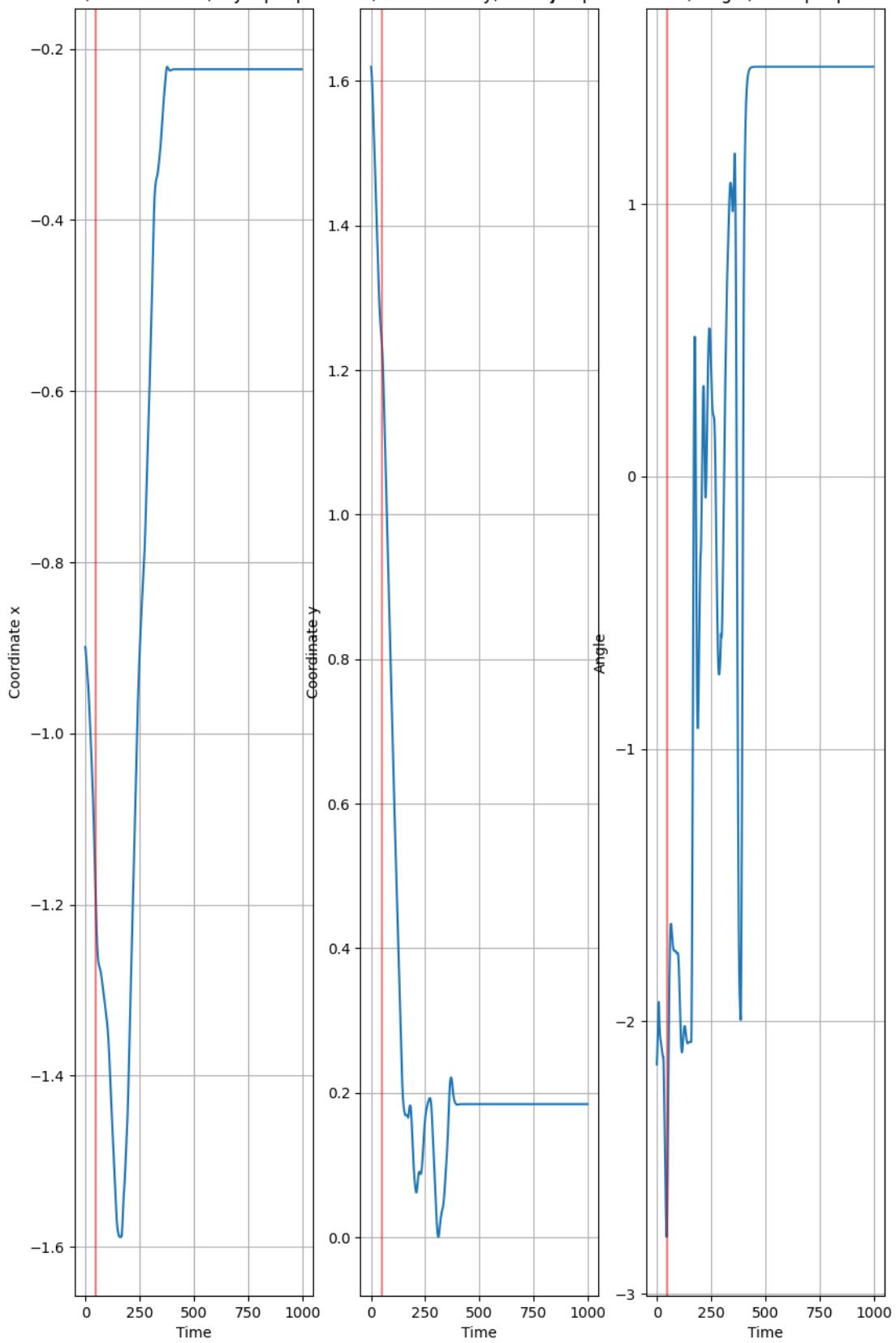
Robot 0

Trayectoria robot 2, Coordinate x, entropía persistente: 1.894, Trayectoria robot 1, entropía persistente: 1.461, entropía persistente: 1.5025



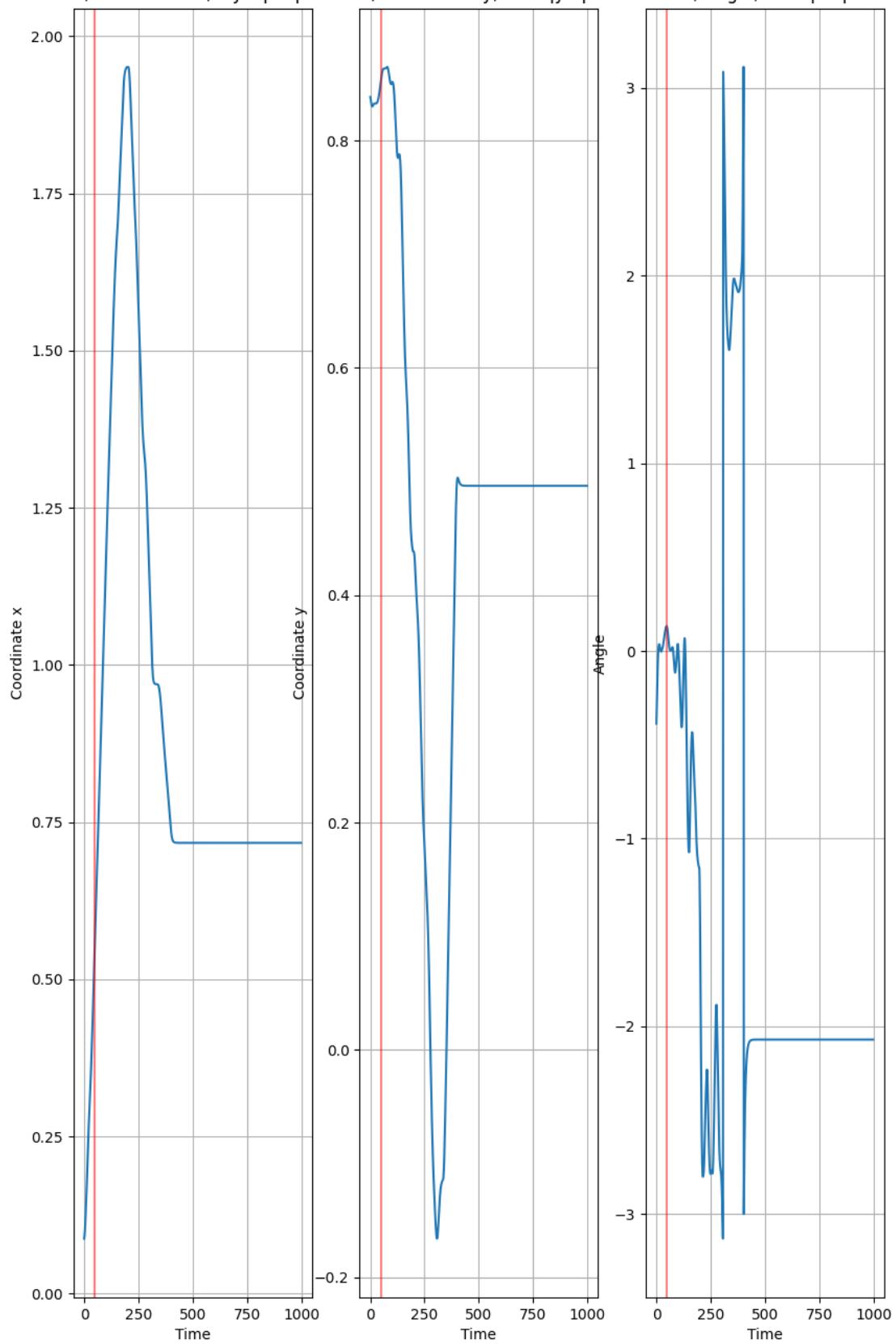
Robot 3

Trayectoria robot 5, Coordinate x, entropía persistente: 1.5798



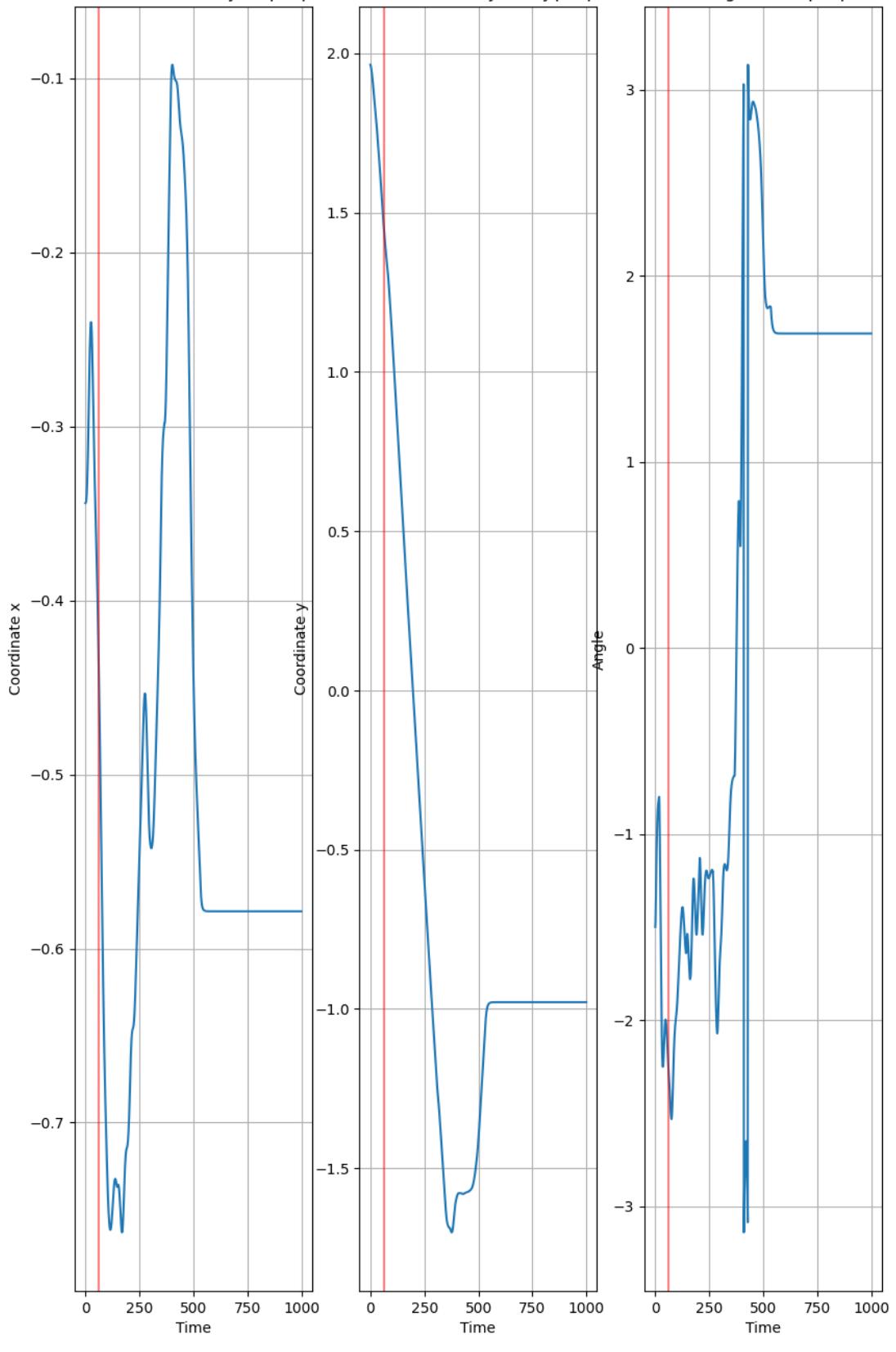
Robot 6

Trayectoria robot 8, Coordinate x, entropía persistente: 1.596



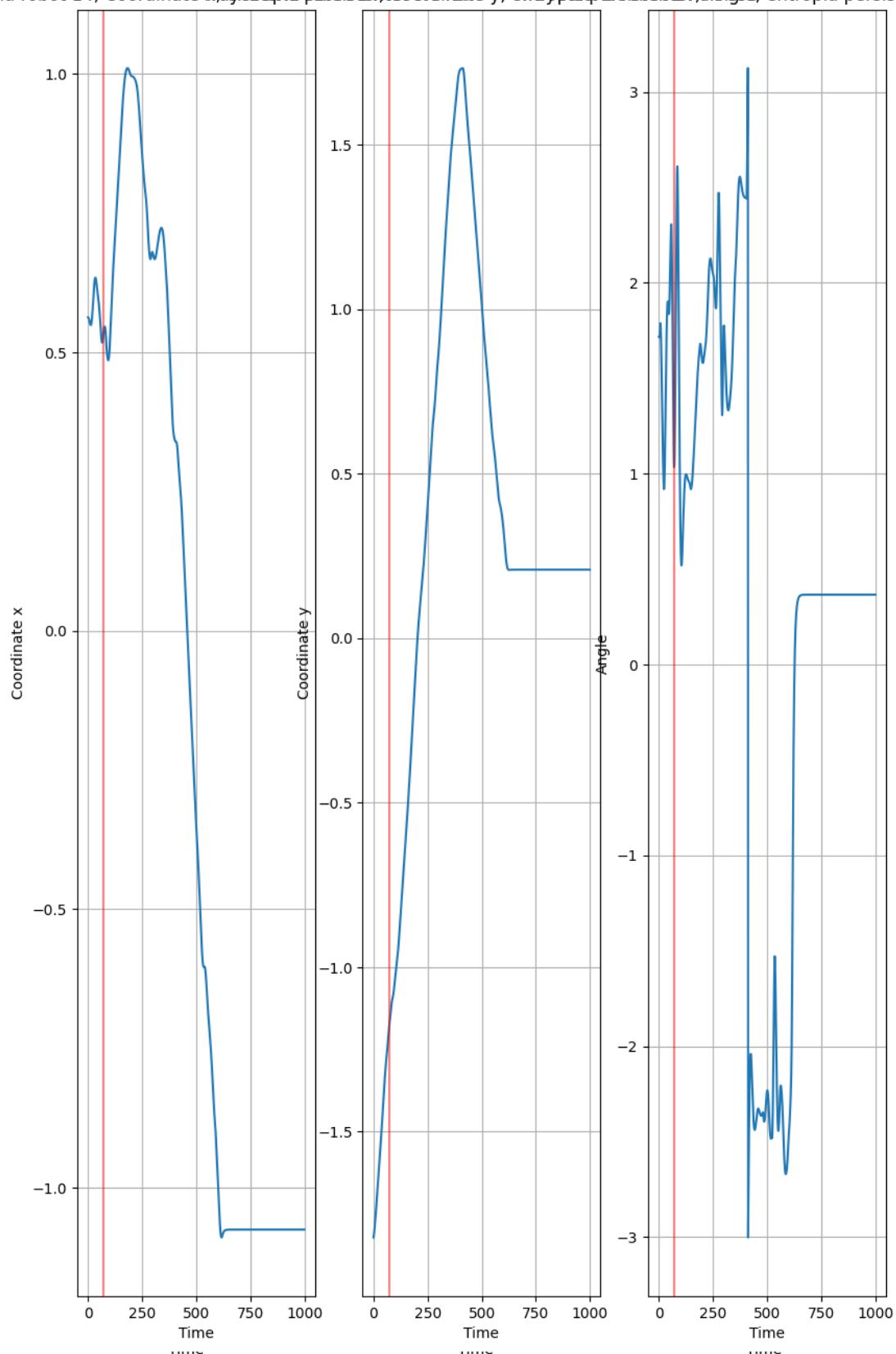
Robot 9

Trayectoria robot 11, Coordinate x, trayectoria persistente, entropía persistente: 1.7293



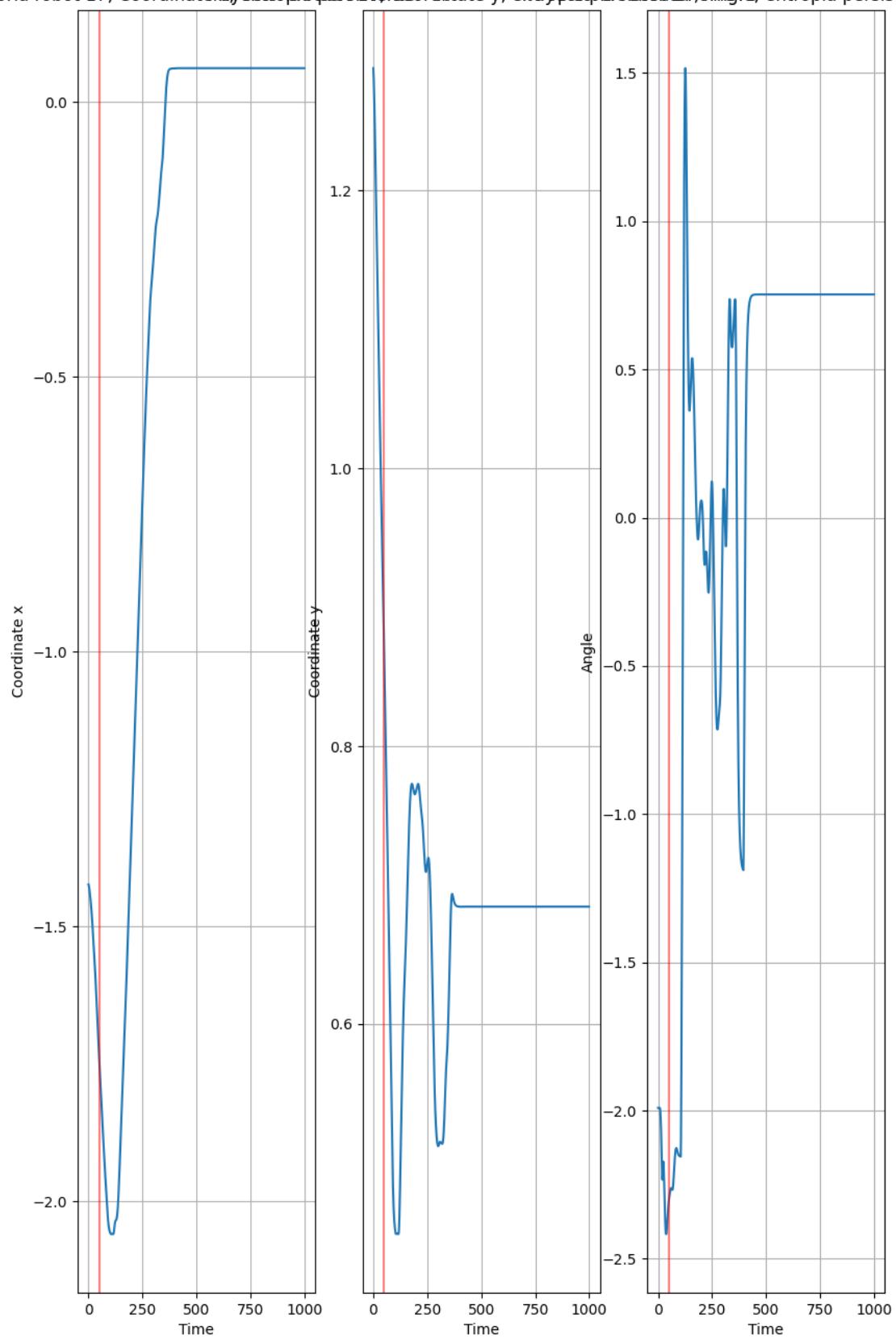
Robot 12

Trayectoria robot 14, Coordinate X, trayectoria persistente, entropía persistente: 1.9659



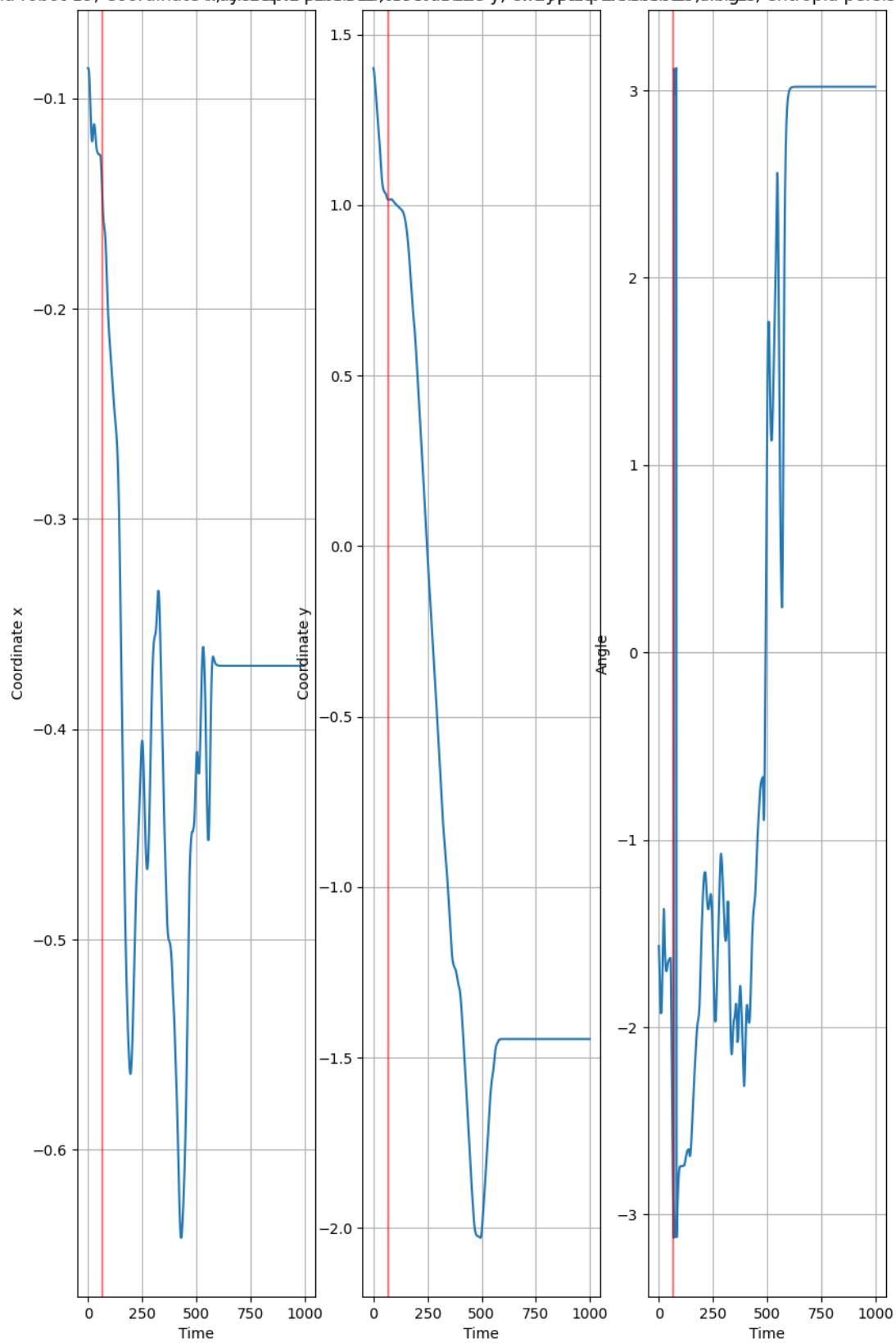
Robot 15

Trayectoria robot 17, Coordenadas y entropía persistente: Coordinate y, entropía persistente: 1.4417



Robot 18

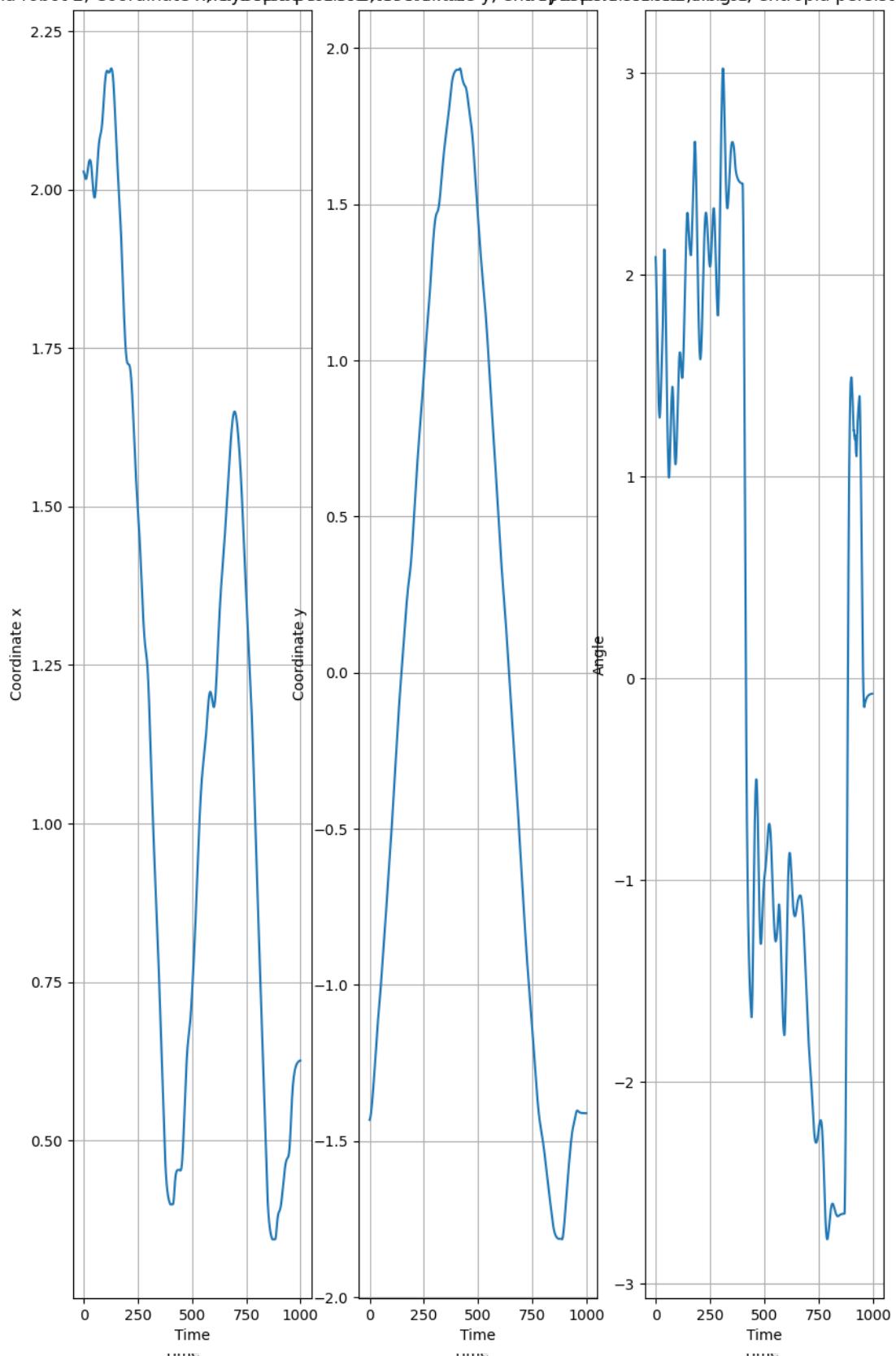
Trayectoria robot 19, Coordinate X, trayectoria persistente, entropía persistente: 1.8055



Simulación número 2

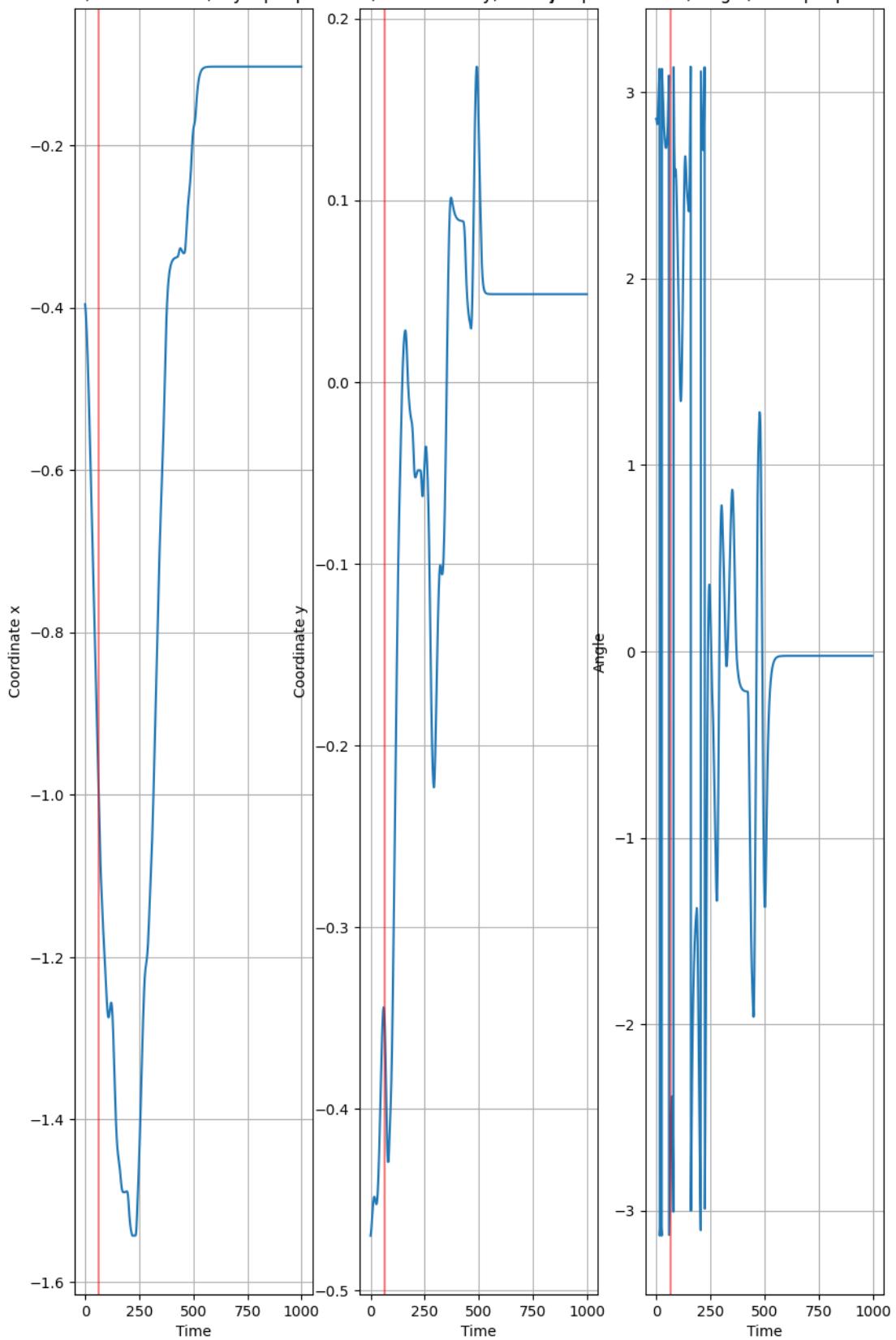
Robot 0

Trayectoria robot 2, Coordinate x, entropía persistente: 2.1663, entropía persistente coordinate y, entropía persistente: 2.0663, entropía persistente: 2.0663, entropía persistente: 2.2169



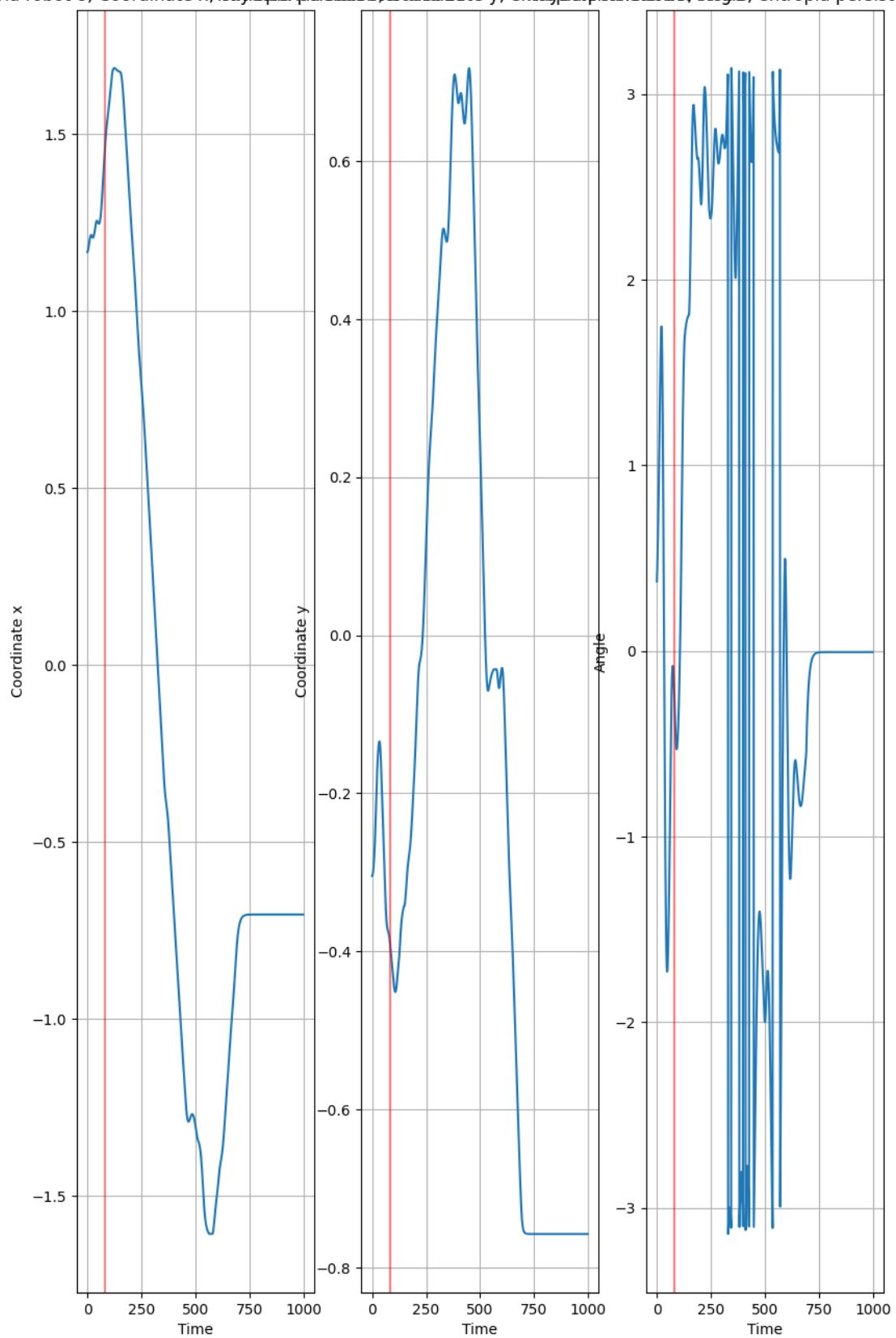
Robot 3

Trayectoria robot 5, Coordinate x, entropía persistente: 0.0584, entropía persistente: 2.2935



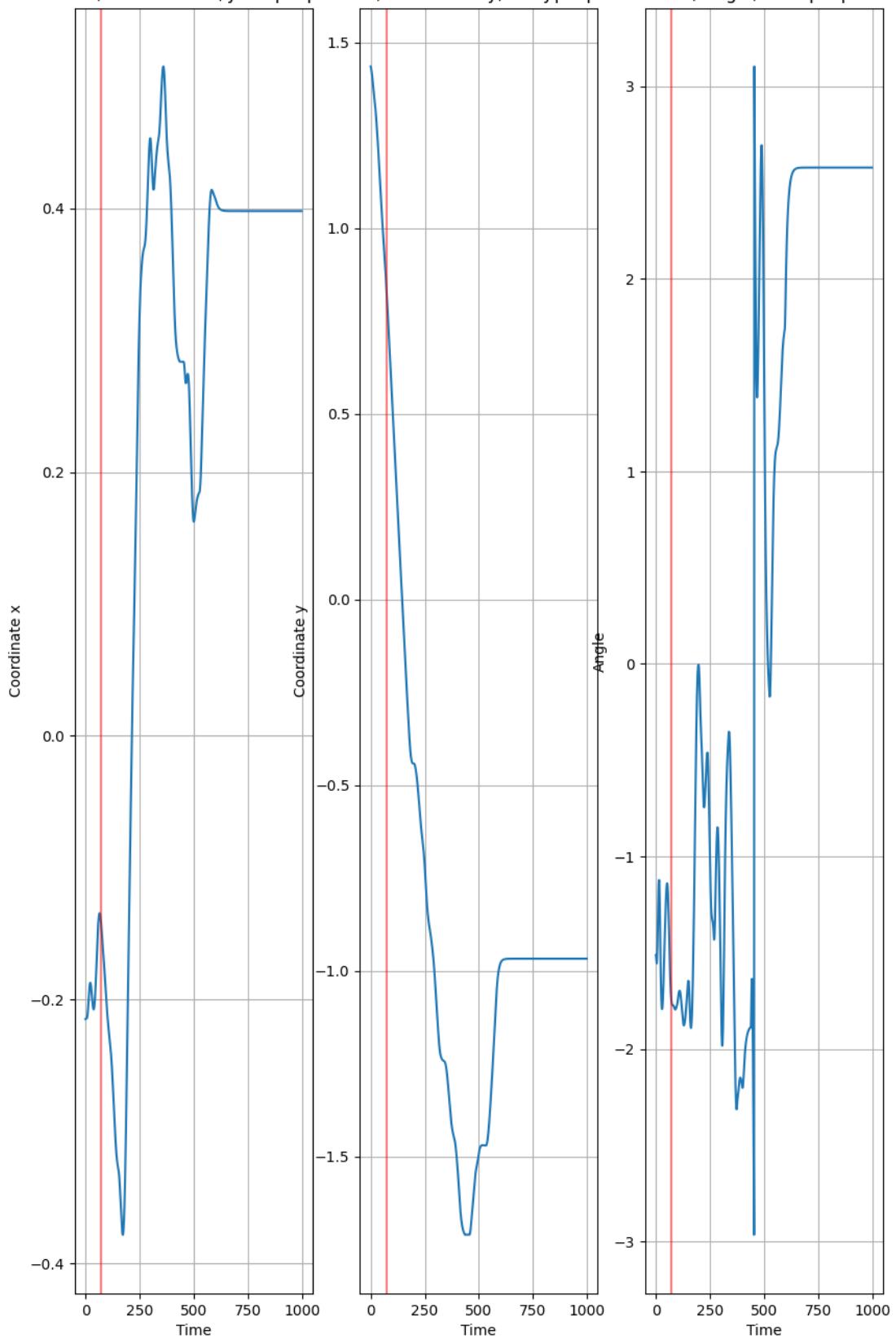
Robot 6

Trayectoria robot 8, Coordinate x, Trayectoria persistente; Coordinate y, entropía persistente; Angle, entropía persistente: 2.4591



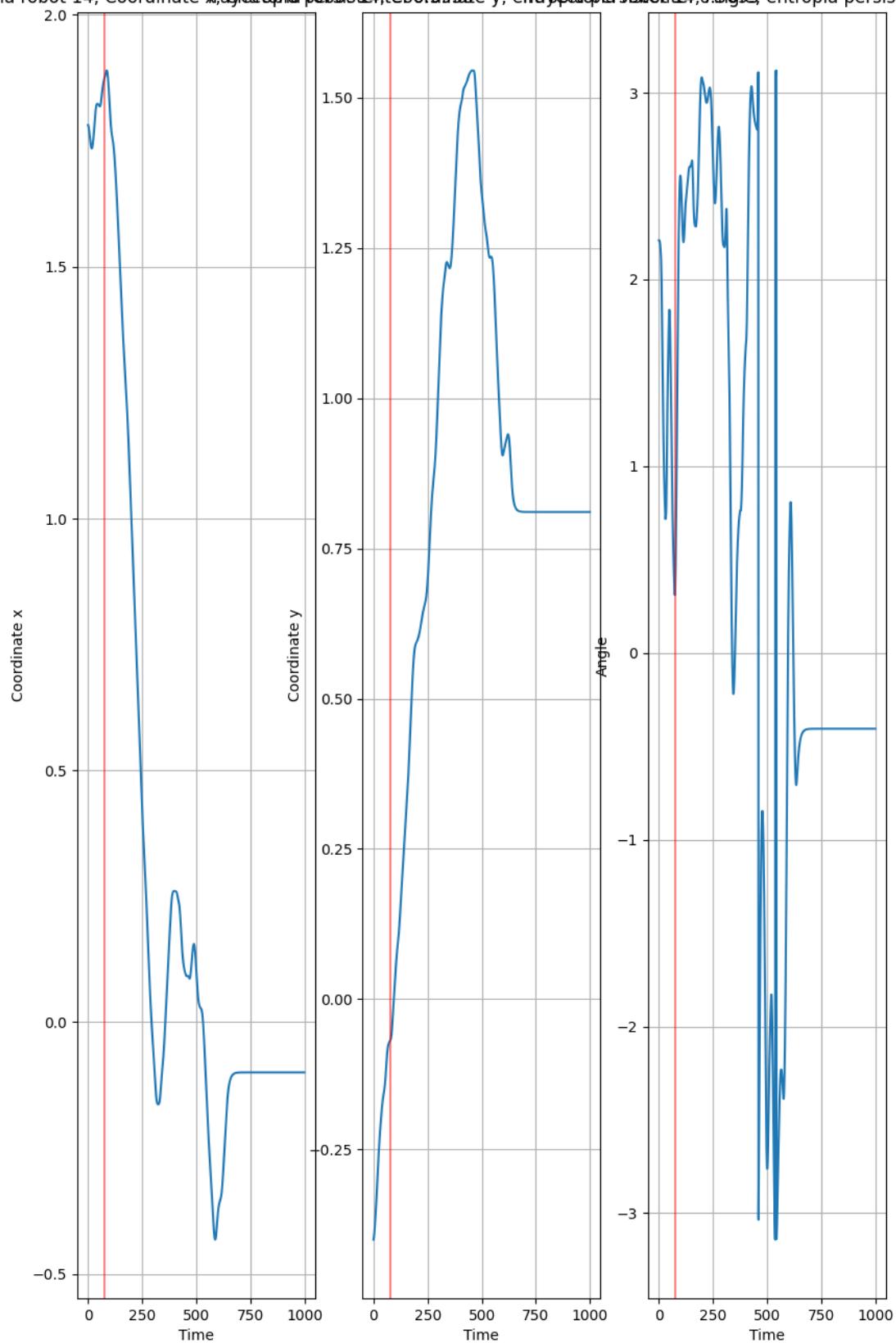
Robot 9

Trayectoria robot 11, Coordinate x, entropía persistente: 1.00014, entropía persistente: 1.9238



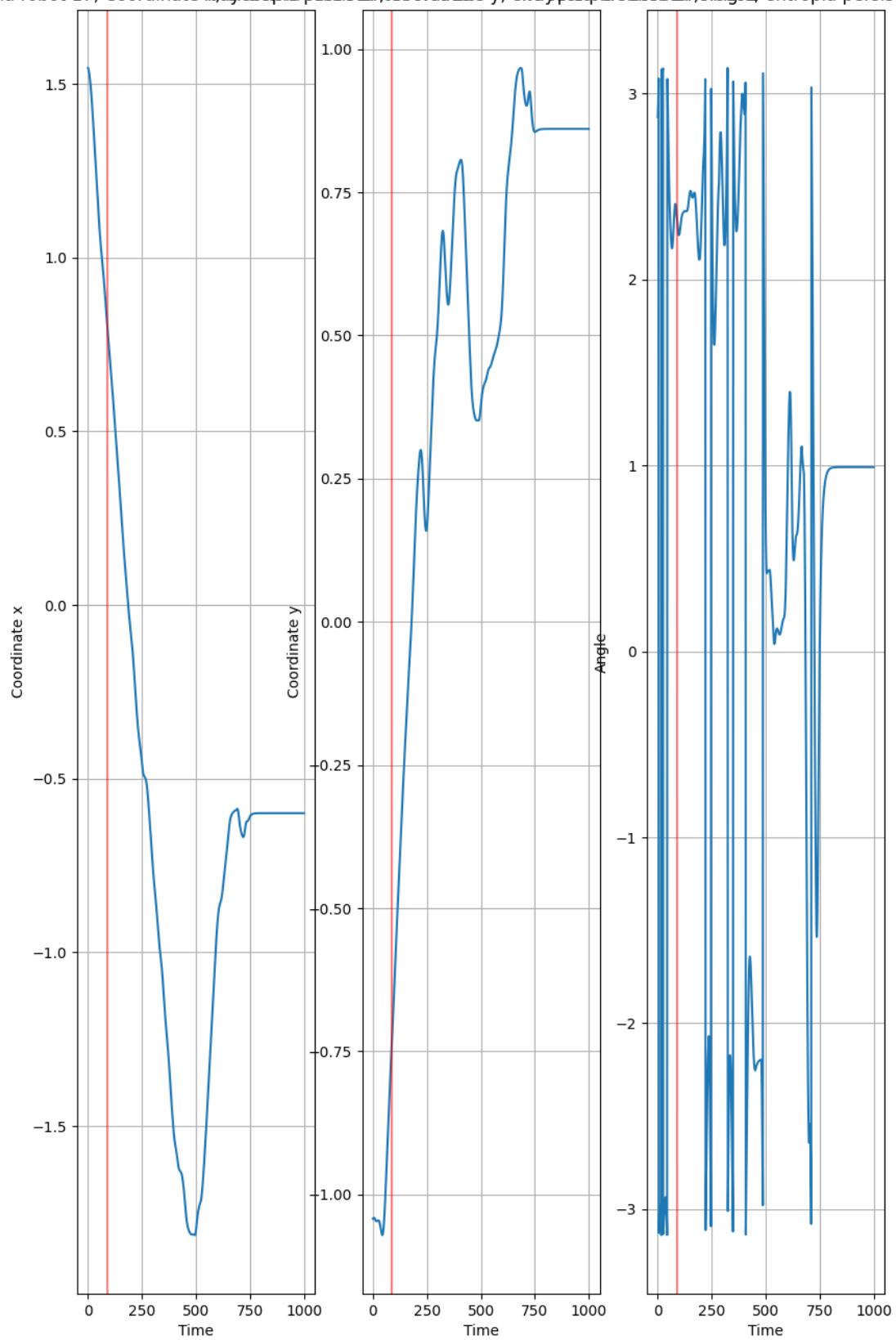
Robot 12

Trayectoria robot 14, Coordinate x, trayectoria persistente 0.5921, Coordinate y, trayectoria persistente 14.05695, entropía persistente: 2.0982



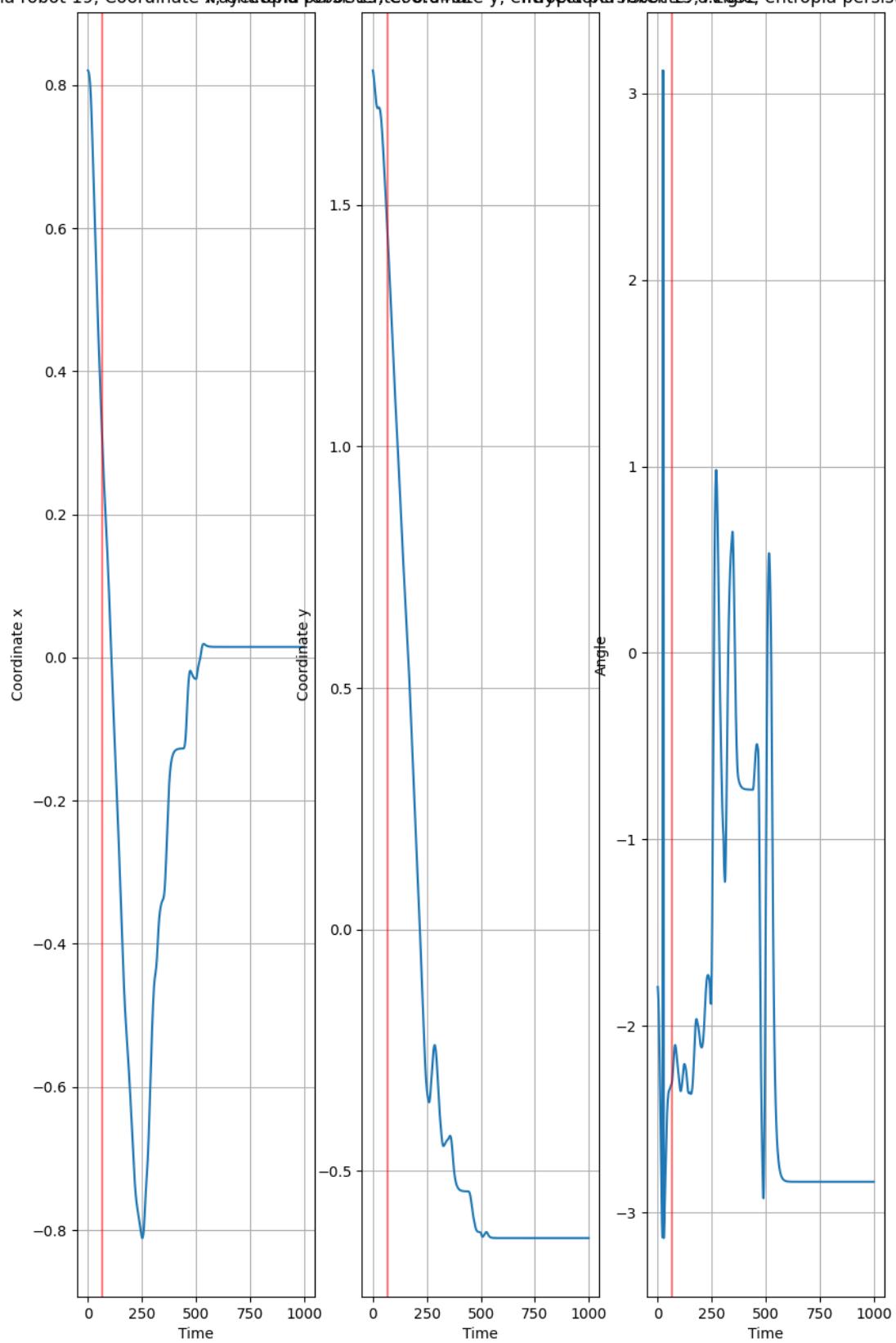
Robot 15

Trayectoria robot 17, Coordinate x, trayectoria persistente, entropía persistente: 2.5495



Robot 18

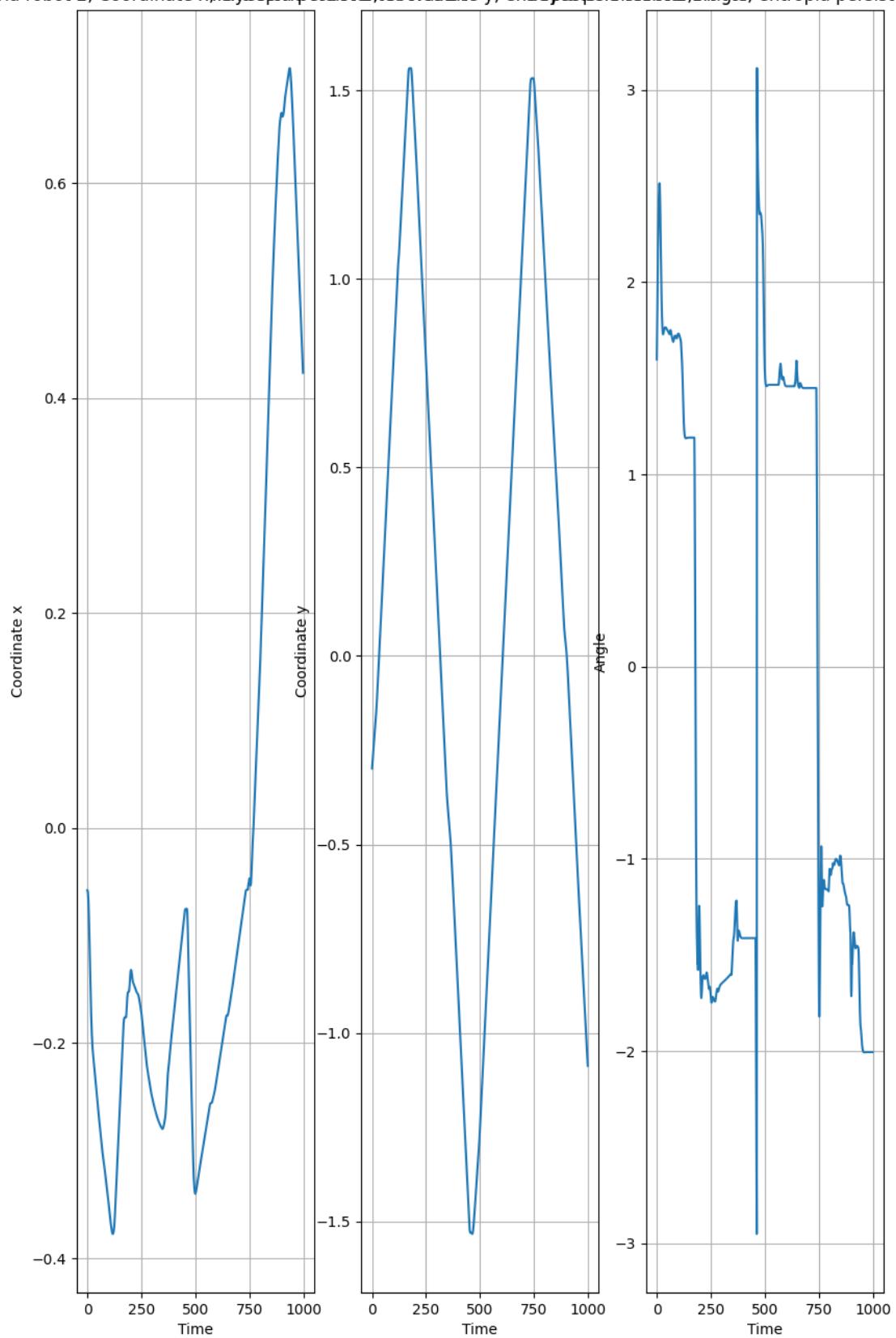
Trayectoria robot 19, Coordinate X, trayectoria persistente, entropía persistente: 1.6921



Simulación número 3

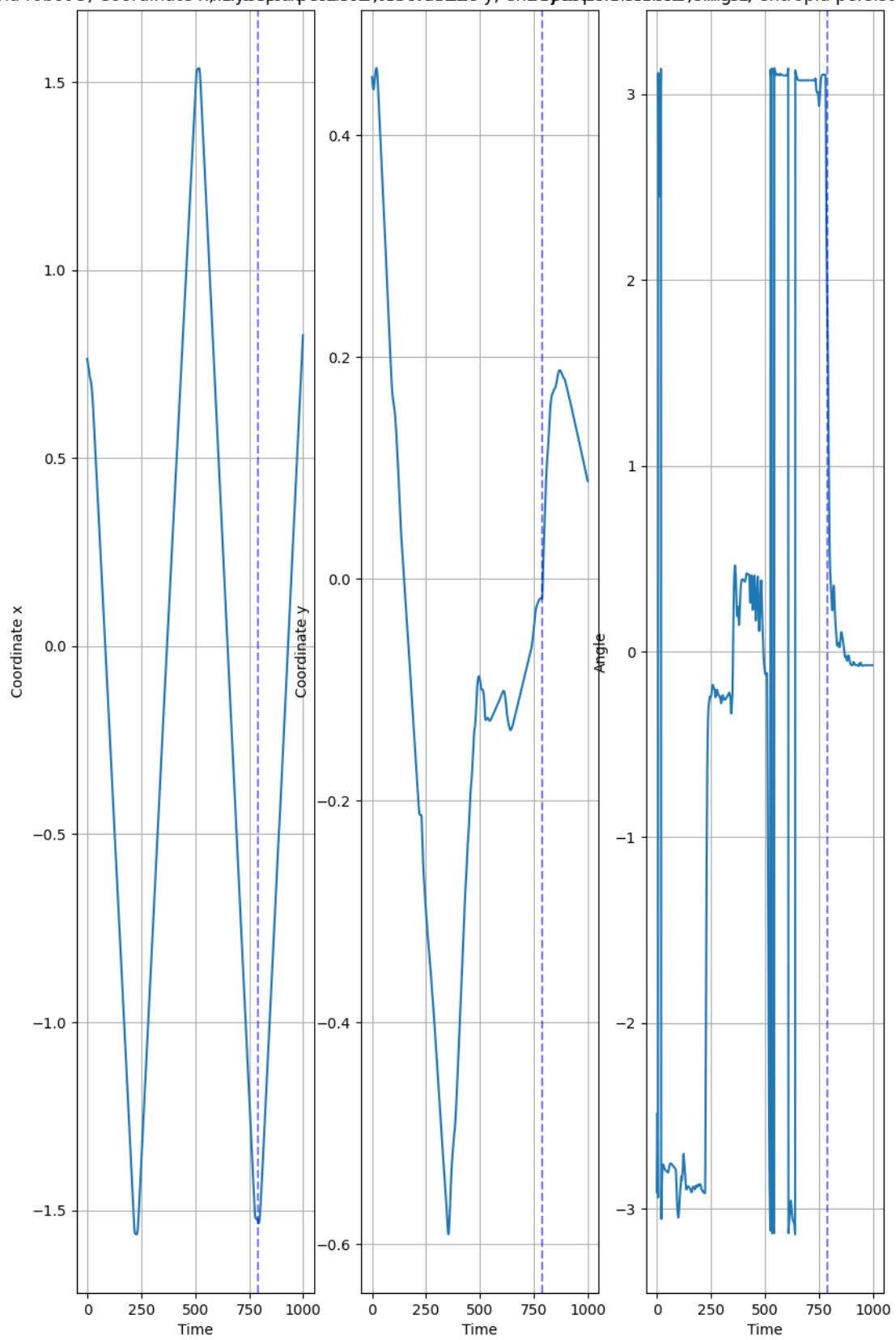
Robot 0

Trayectoria robot 2, Coordinate x, entropía persistente 1.6875



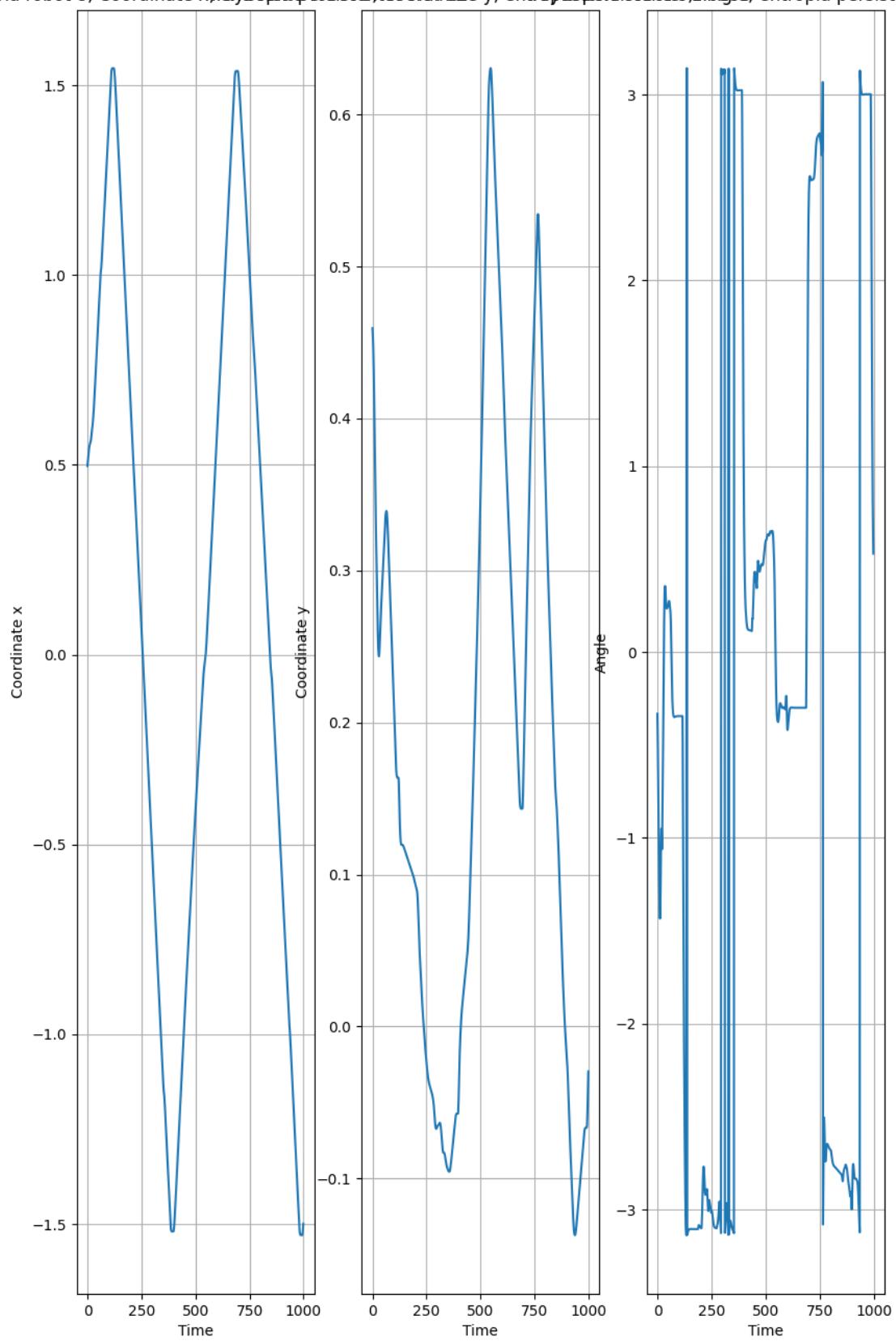
Robot 3

Trayectoria robot 5, Coordinate x, entropía persistente: 0.6828; entropía persistente: 0.4453; entropía persistente: 2.2291



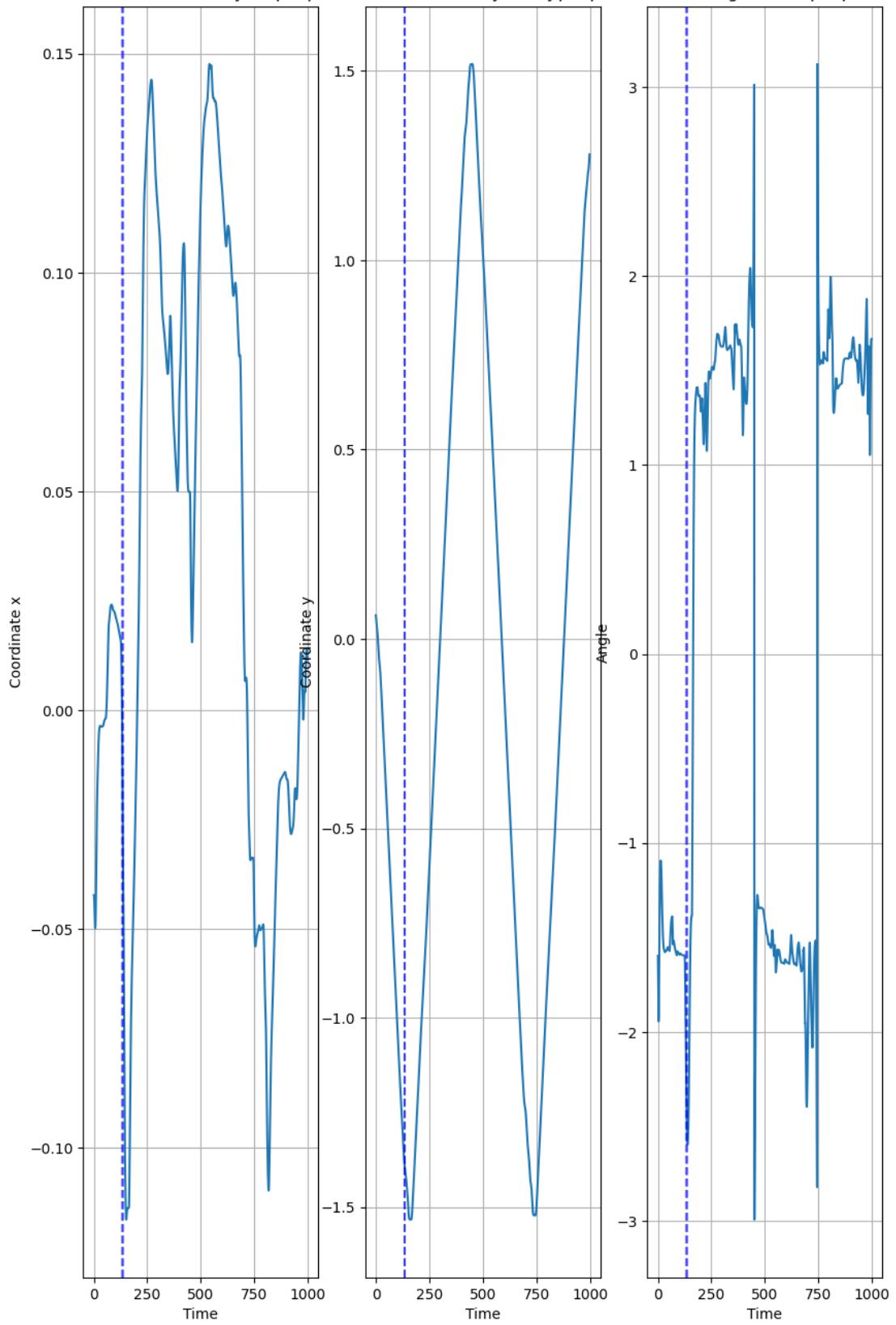
Robot 6

Trayectoria robot 8, Coordinate x, entropía persistente: 2.3058



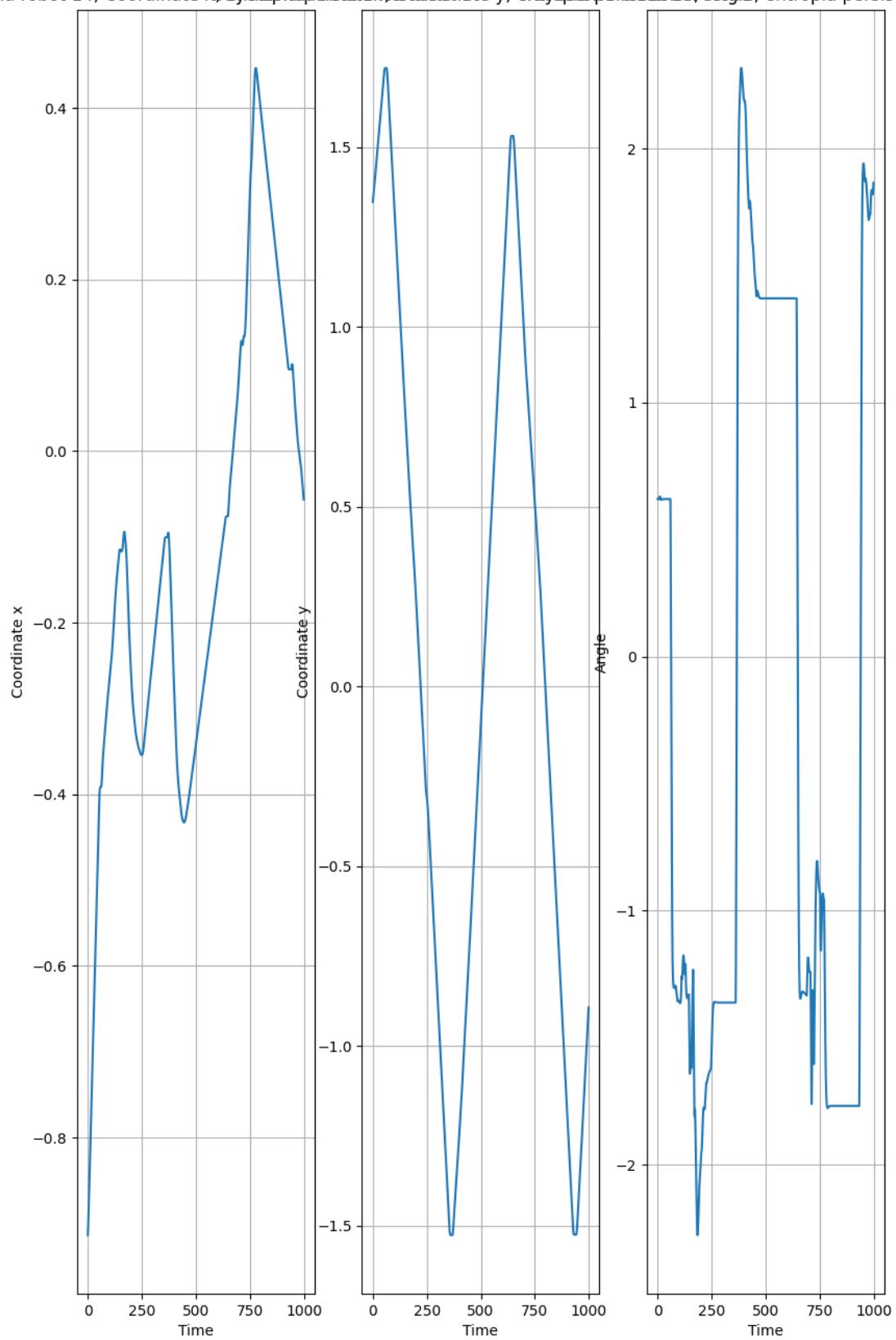
Robot 9

Trayectoria robot 11, Coordinate x, trayectoria persistente en coordinate y, entropía persistente 1.06619, entropía persistente: 2.4714



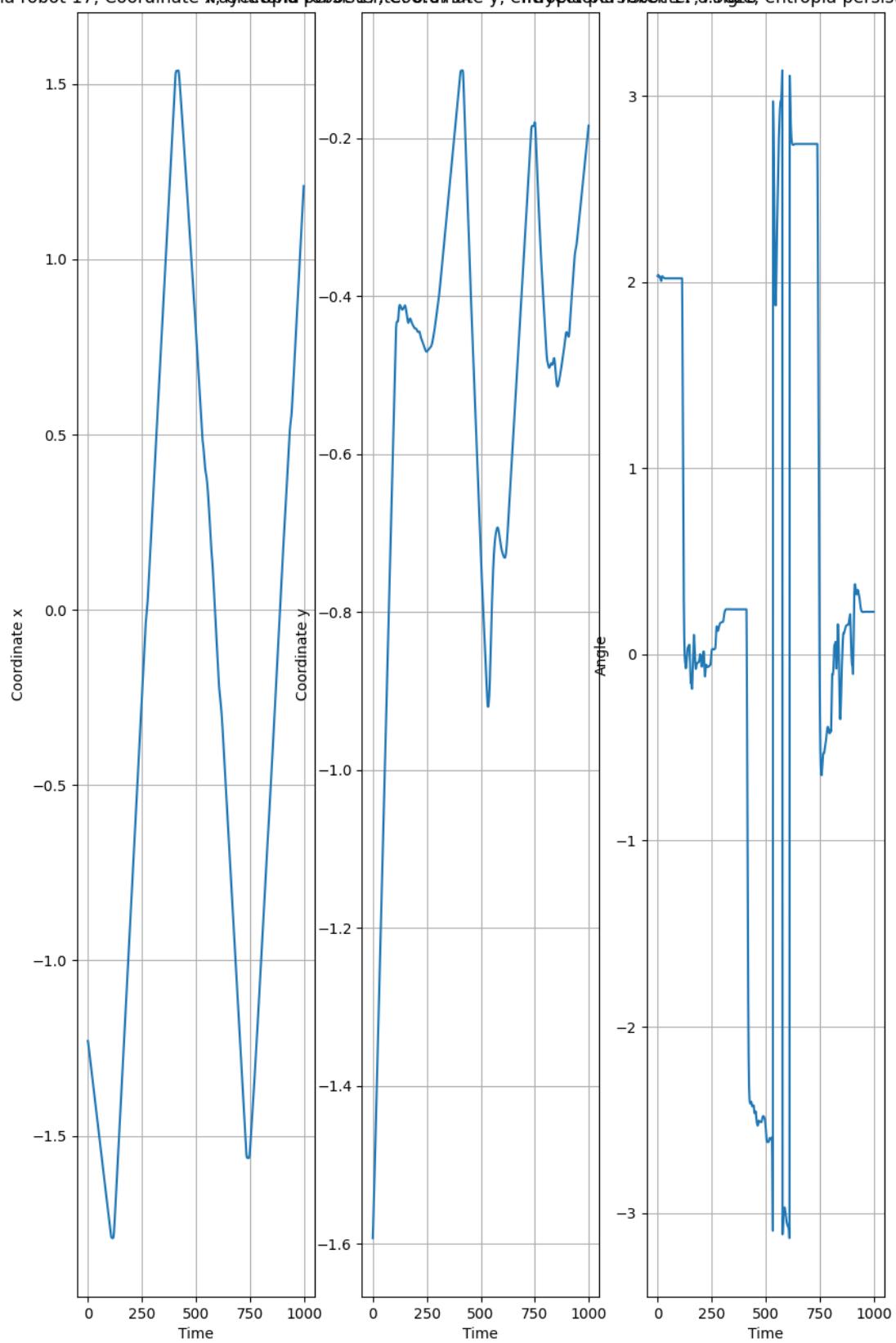
Robot 12

Trayectoria robot 14, Coordinate x, trayectoria persistente; Coordinate y, trayectoria persistente; Angle, entropía persistente: 1.5509



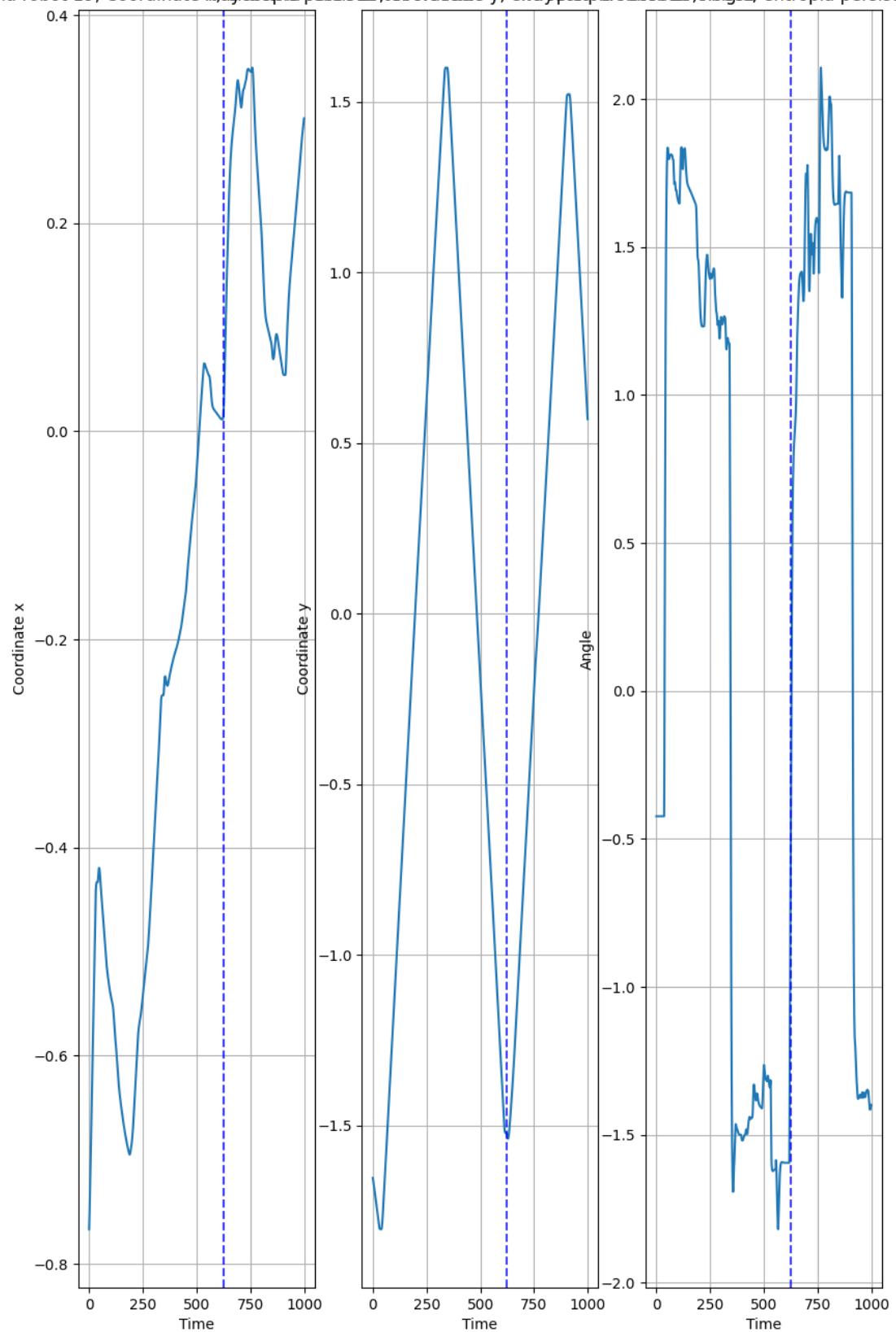
Robot 15

Trayectoria robot 17, Coordinate x, coordinate y, entropía persistente: 1.7552



Robot 18

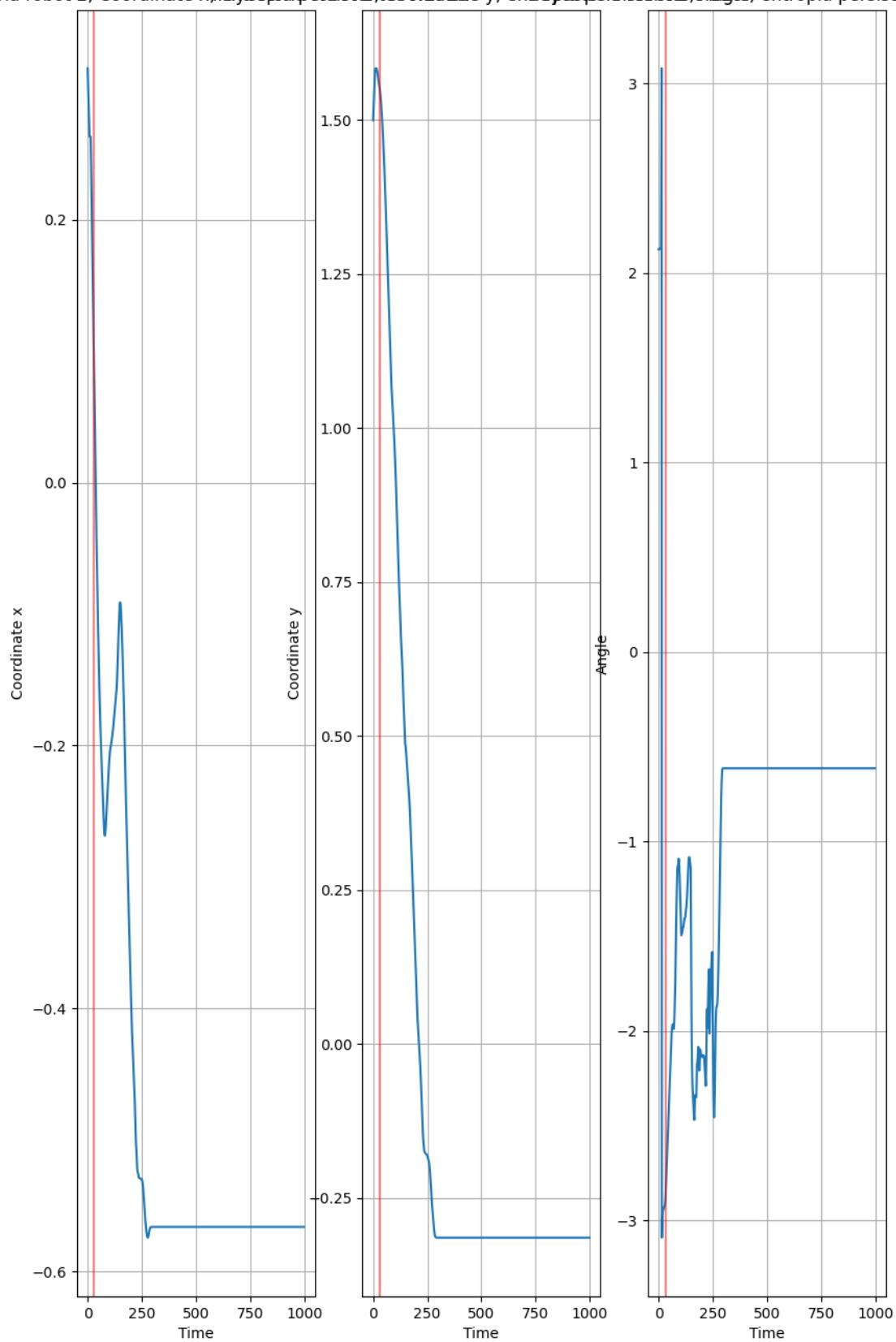
Trayectoria robot 19, Coordinate X, trayectoria persistente y, entropía persistente: 2.0091



Simulación número 4

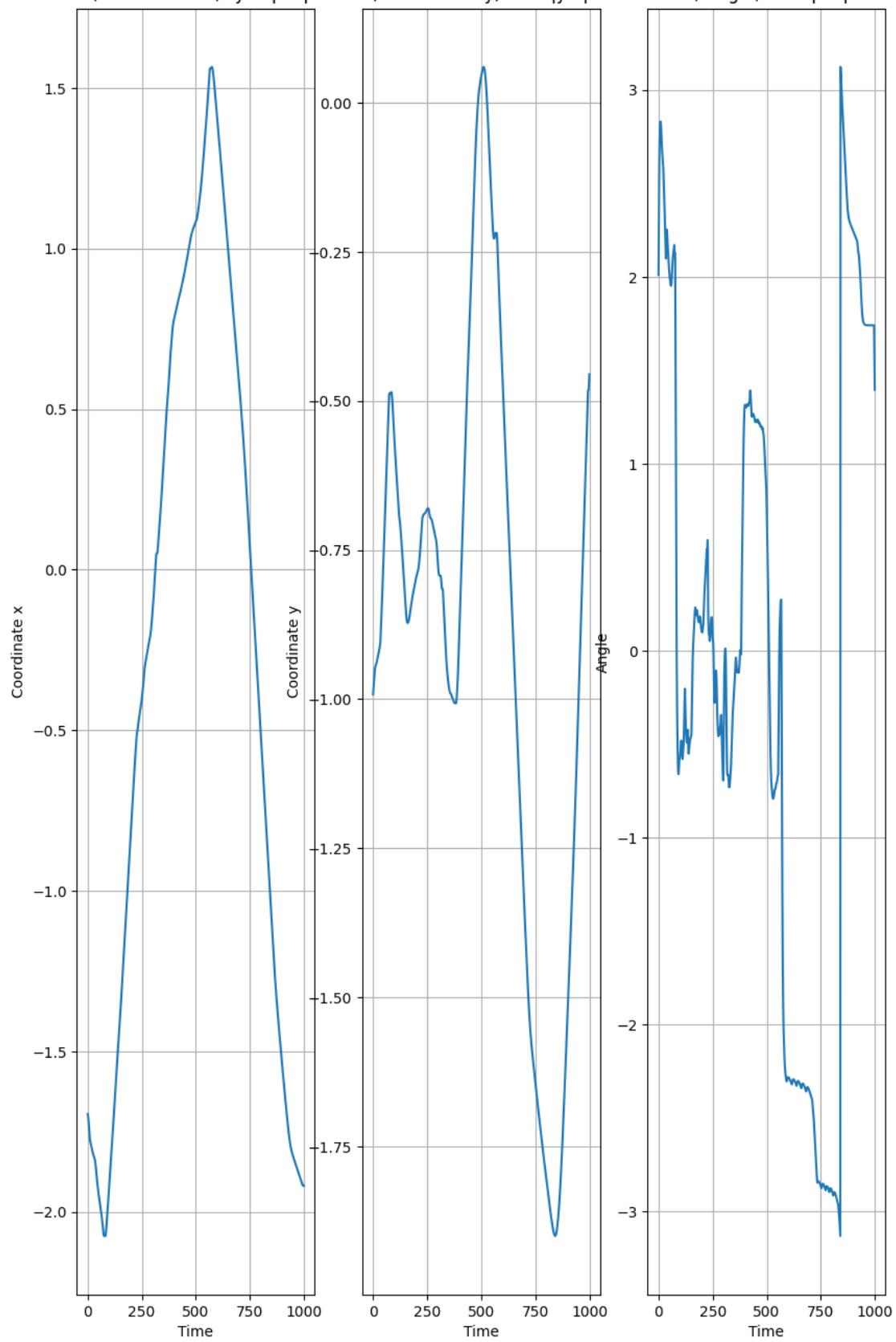
Robot 0

Trayectoria robot 2, Coordinate x, entropía persistente: 1.3617



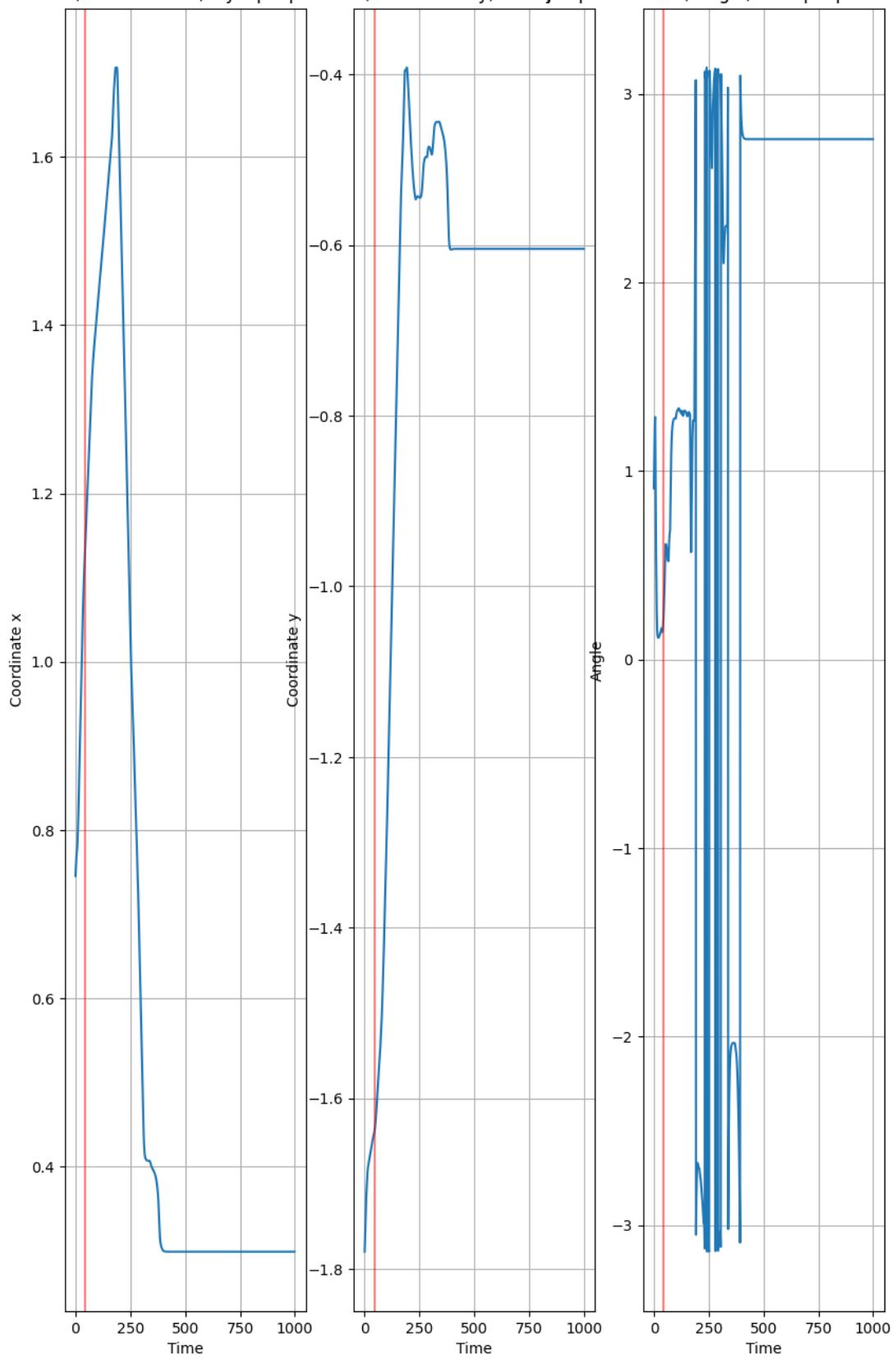
Robot 3

Trayectoria robot 5, Coordinate x, coordinate y, entropía persistente 51, Angle, entropía persistente: 2.088



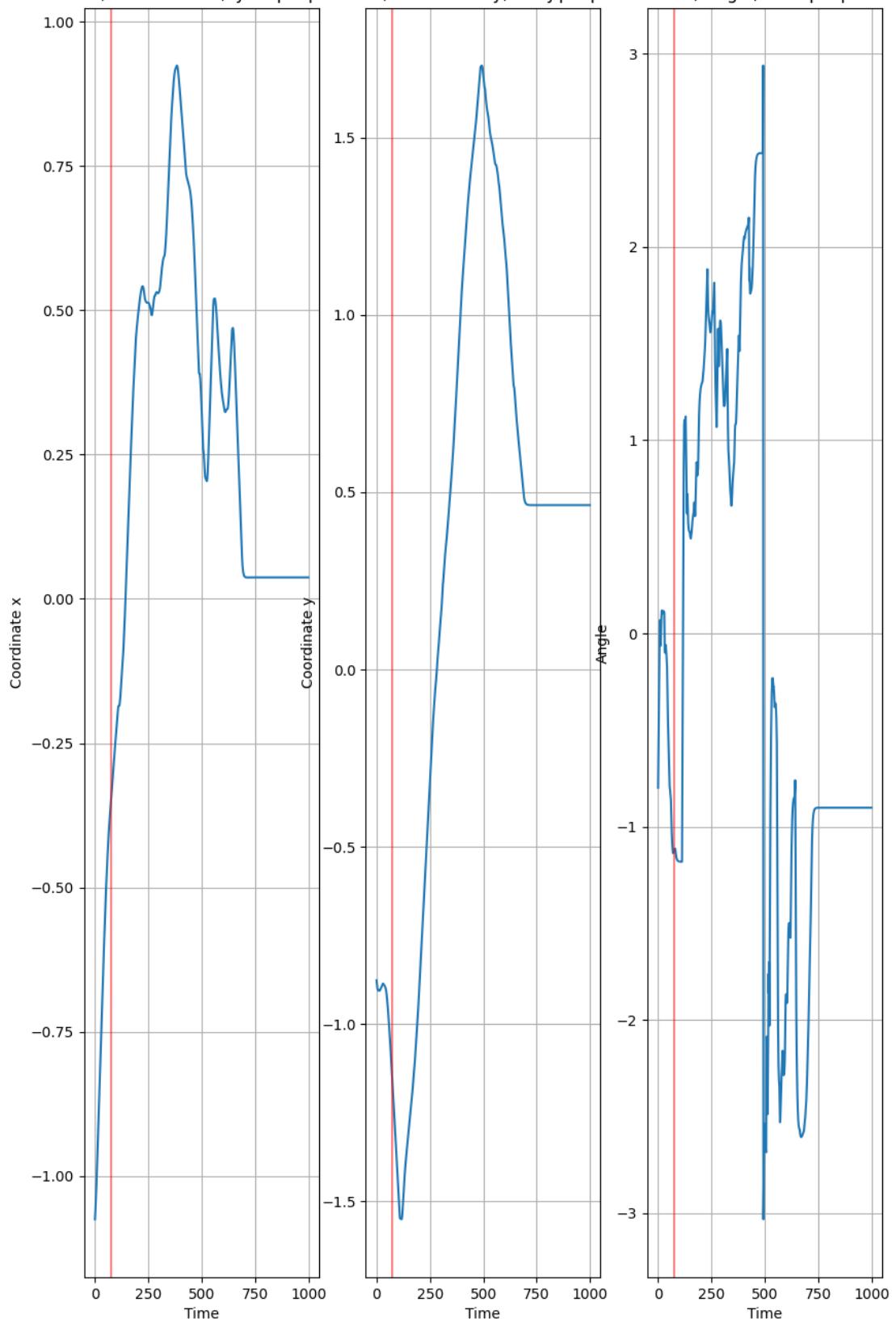
Robot 6

Trayectoria robot 8, Coordinate x, entropía persistente: 0.4479; entropía persistente y, entropía persistente: 0.4479; entropía persistente: 2.1815



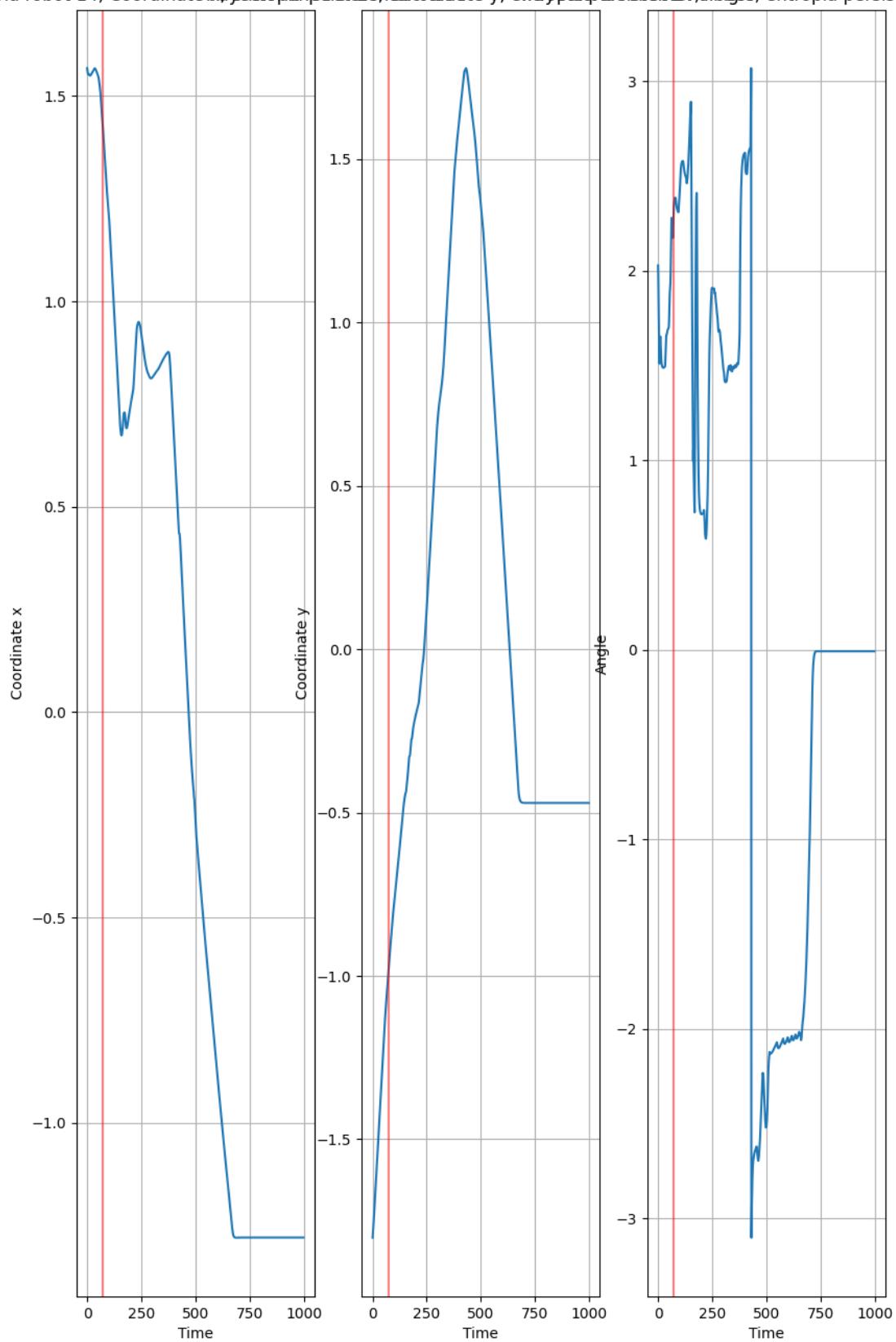
Robot 9

Trayectoria robot 11, Coordinate x, trayectoria persistente, entropía persistente: 2.2829



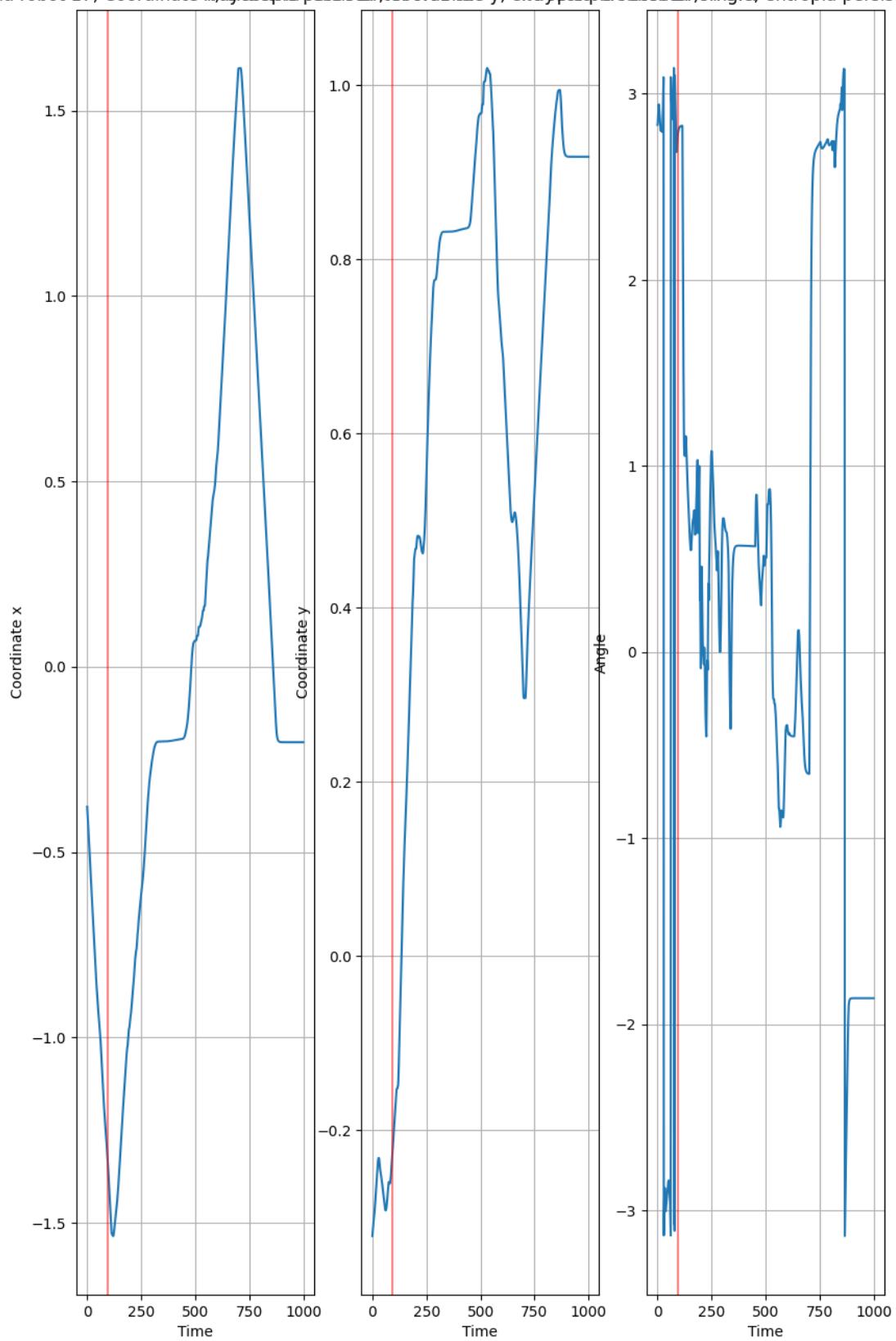
Robot 12

Trayectoria robot 14, Coordinate Trayectoria persistente x, entropía persistente 4.000017, entropía persistente: 1.6922



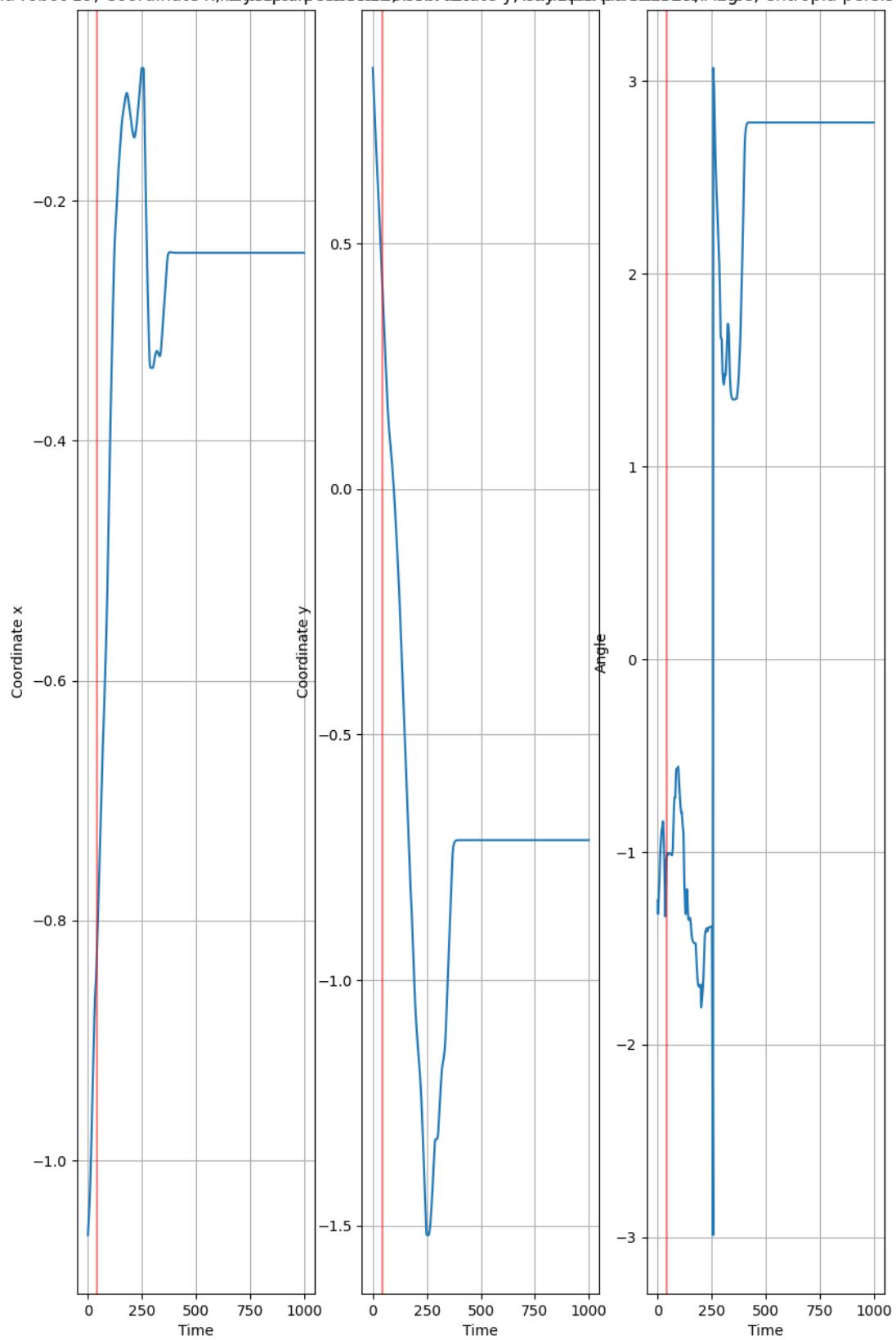
Robot 15

Trayectoria robot 17, Coordinate x, trayectoria persistente, entropía persistente: 2.3391



Robot 18

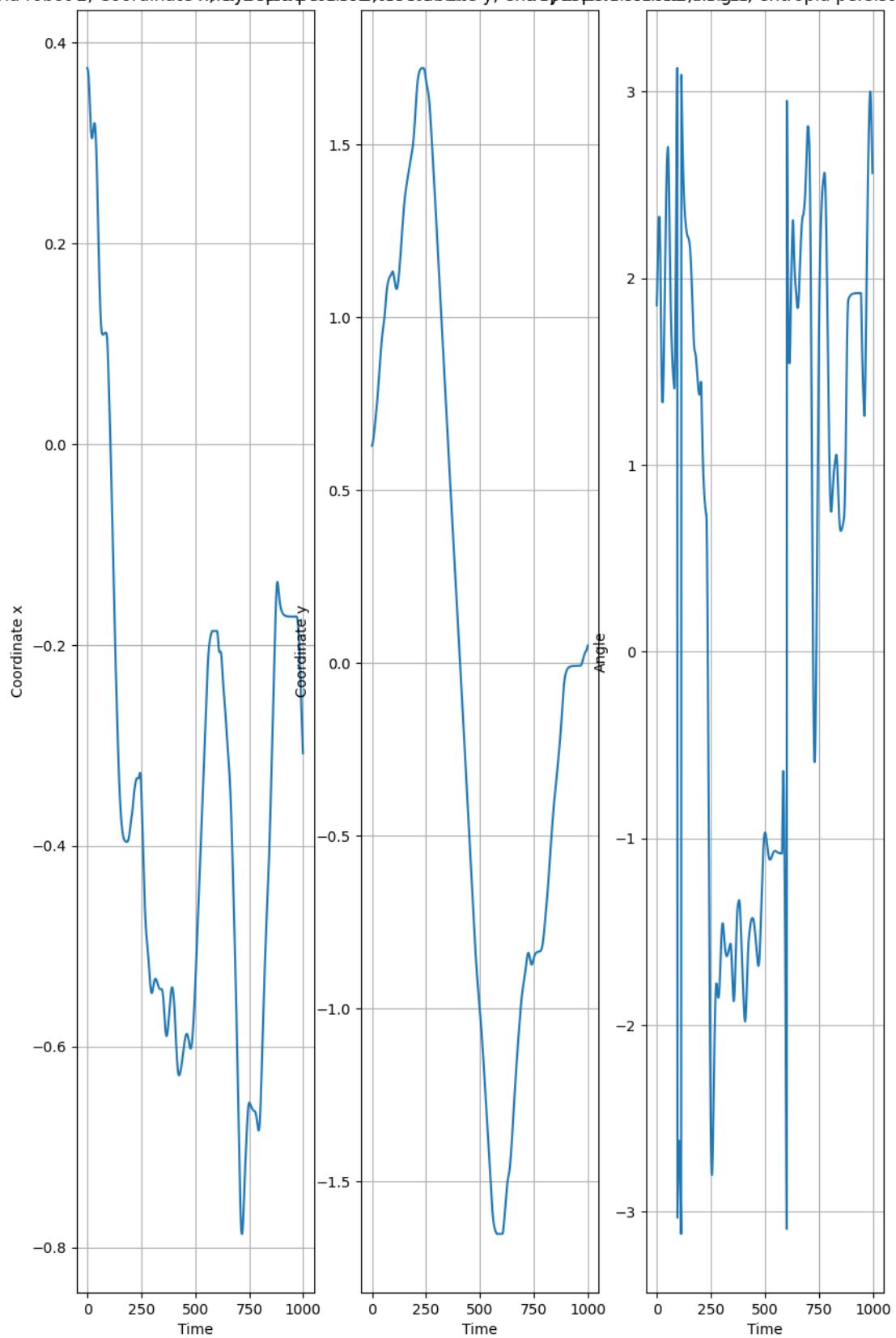
Trayectoria robot 19, Coordinate x, Trayectoria persistente: 0.00129; Coordinate y, Trayectoria persistente: 0.00129; Angle, entropía persistente: 1.2317



Simulación número 5

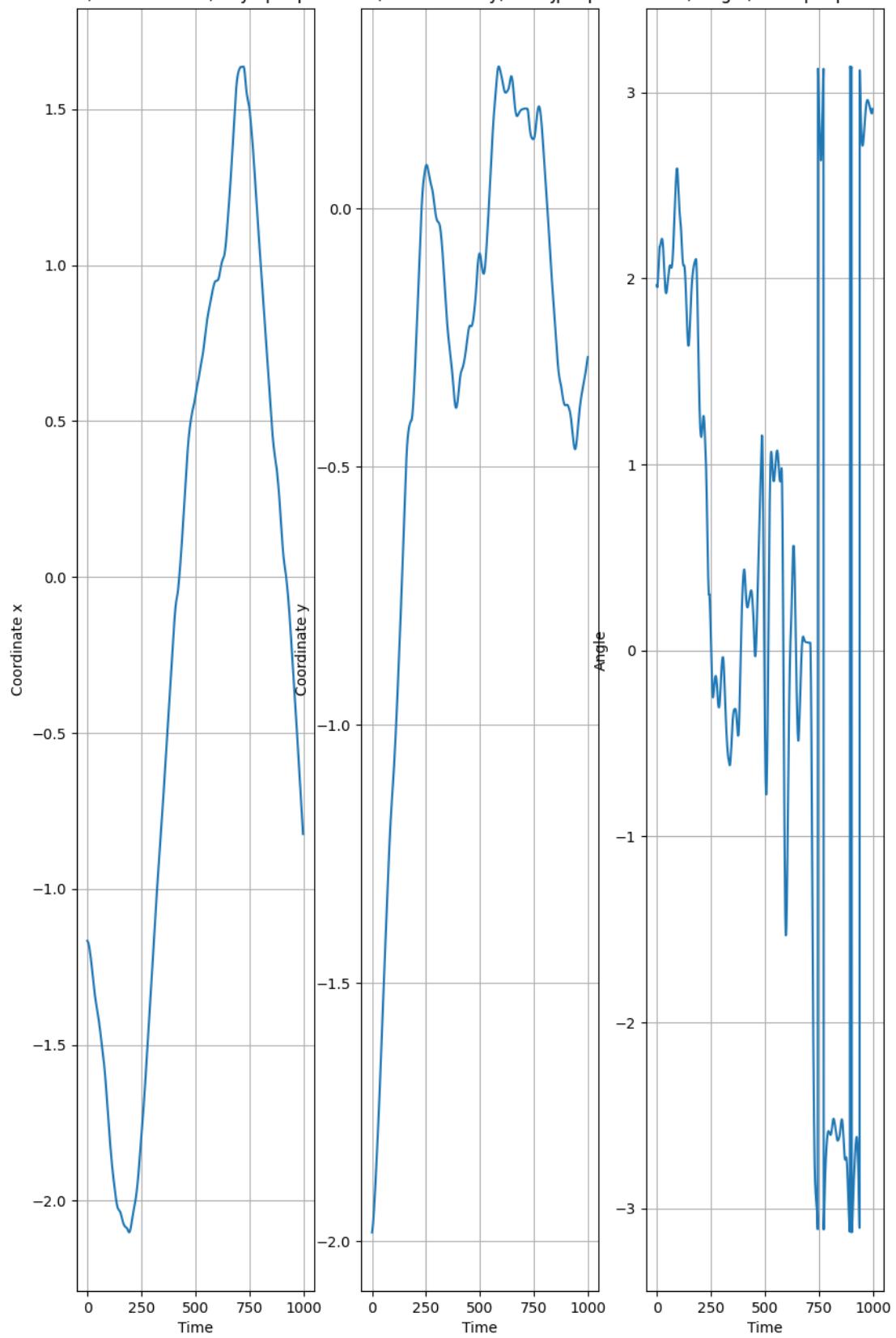
Robot 0

Trayectoria robot 2, Coordinate x, entropía persistente 0.05815, entropía persistente y, entropía persistente 0.05815, entropía persistente 2.3673



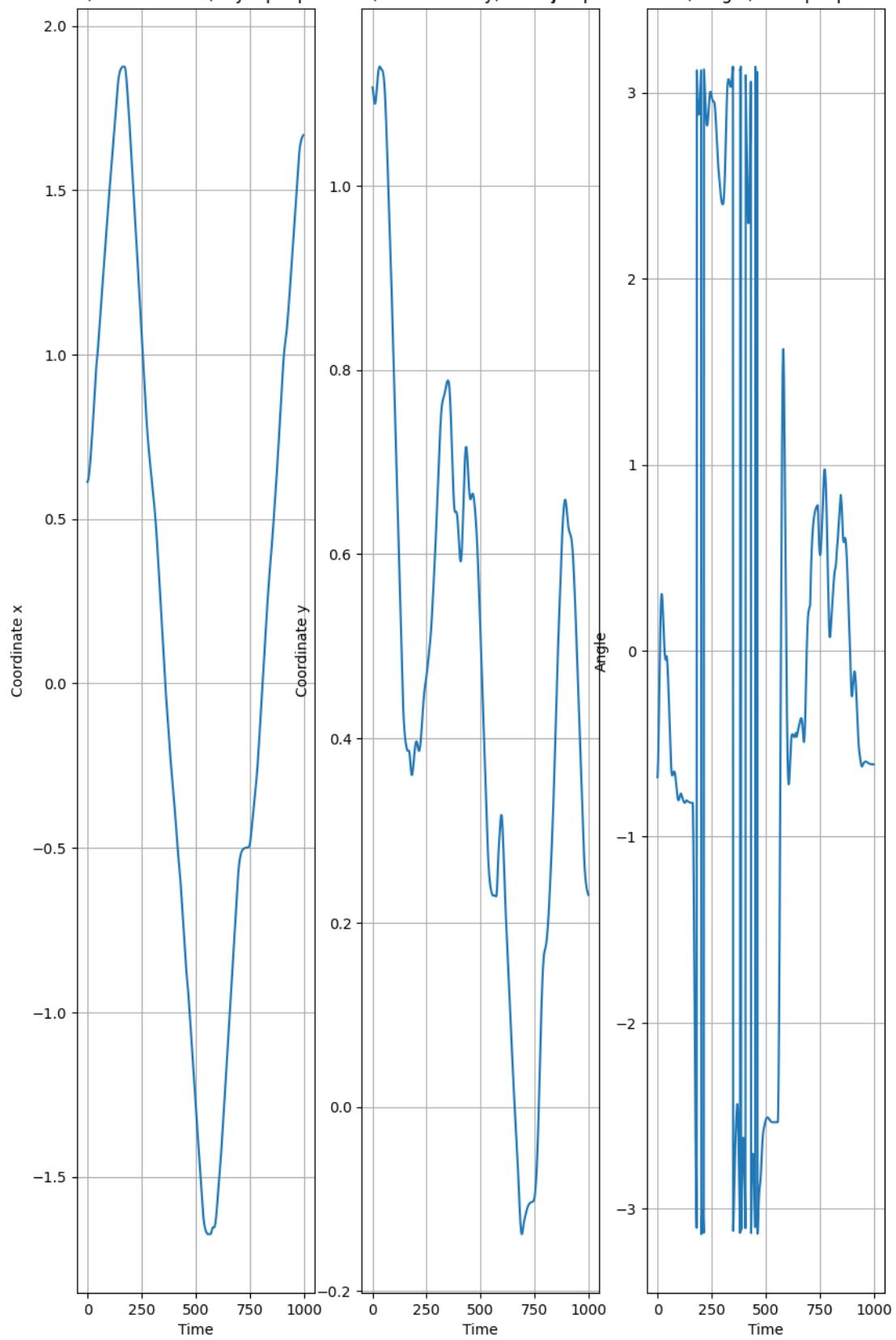
Robot 3

Trayectoria robot 5, Coordinate x, Trayectoria persistente; Coordinate y, entropía persistente; Angle, entropía persistente: 2.2985



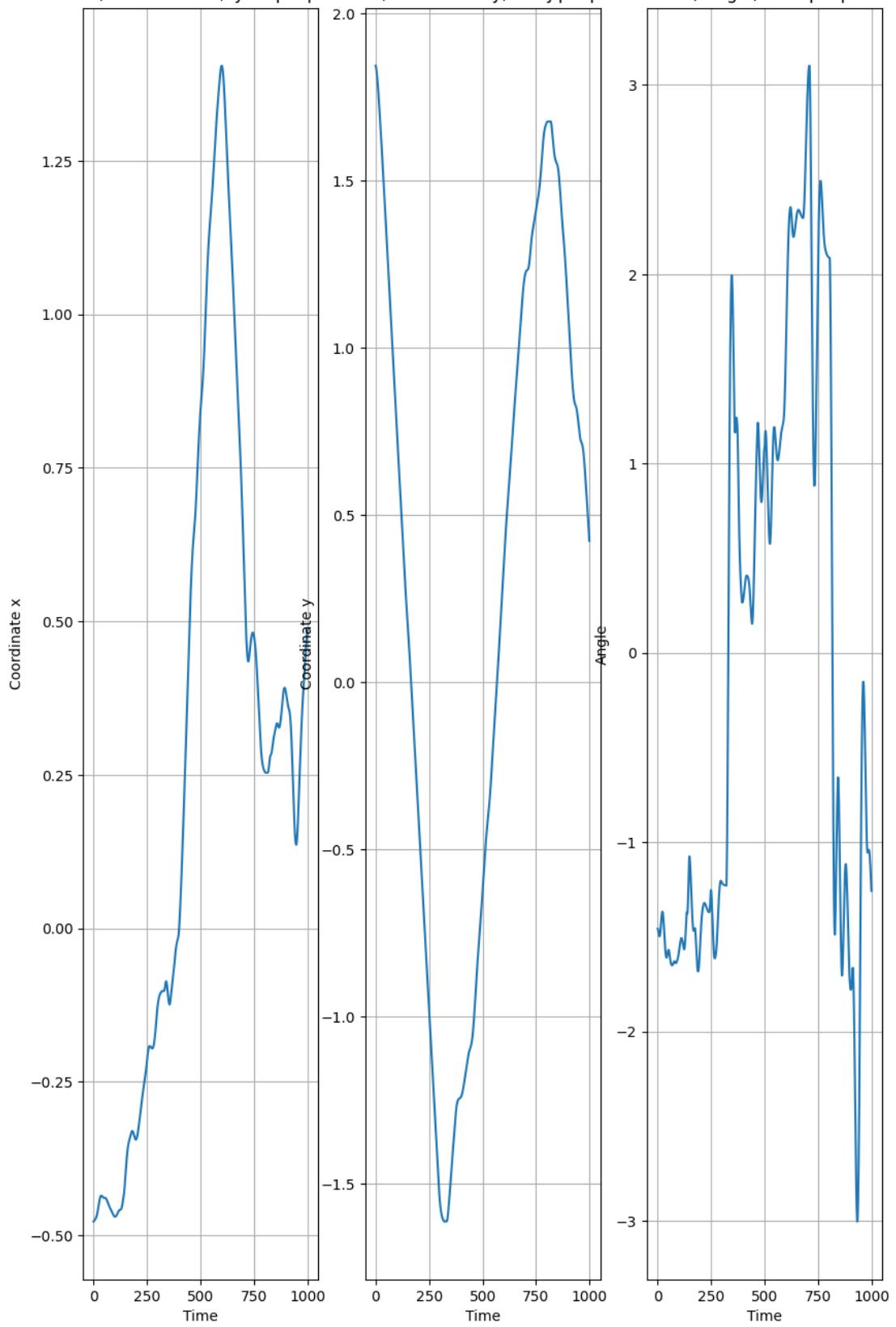
Robot 6

Trayectoria robot 8, Coordinate x, entropía persistente: 2.4479



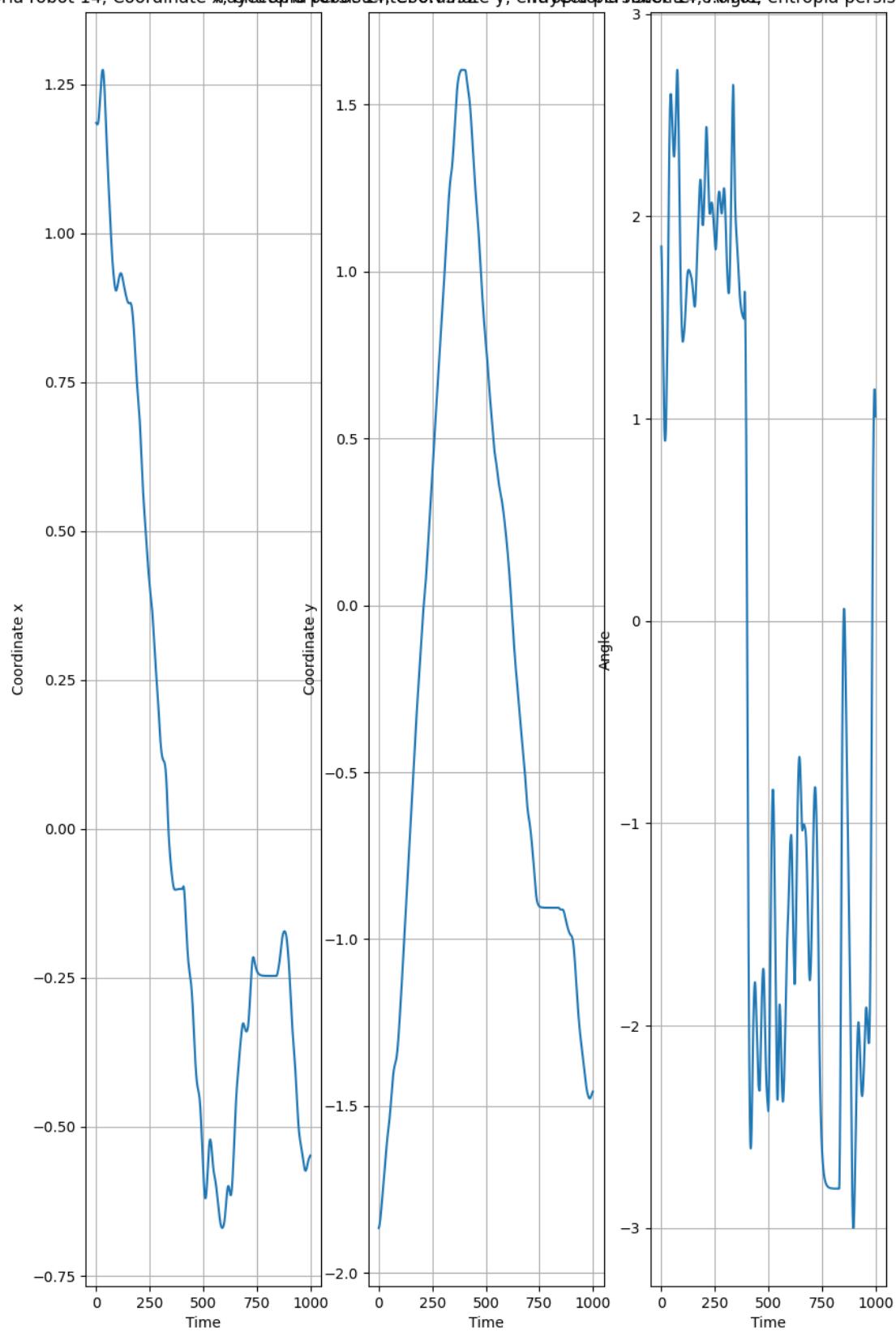
Robot 9

Trayectoria robot 11, Coordinate x, trayectoria persistente teórica: 0.171, Trayectoria persistente real: 0.164, entropía persistente: 2.1223



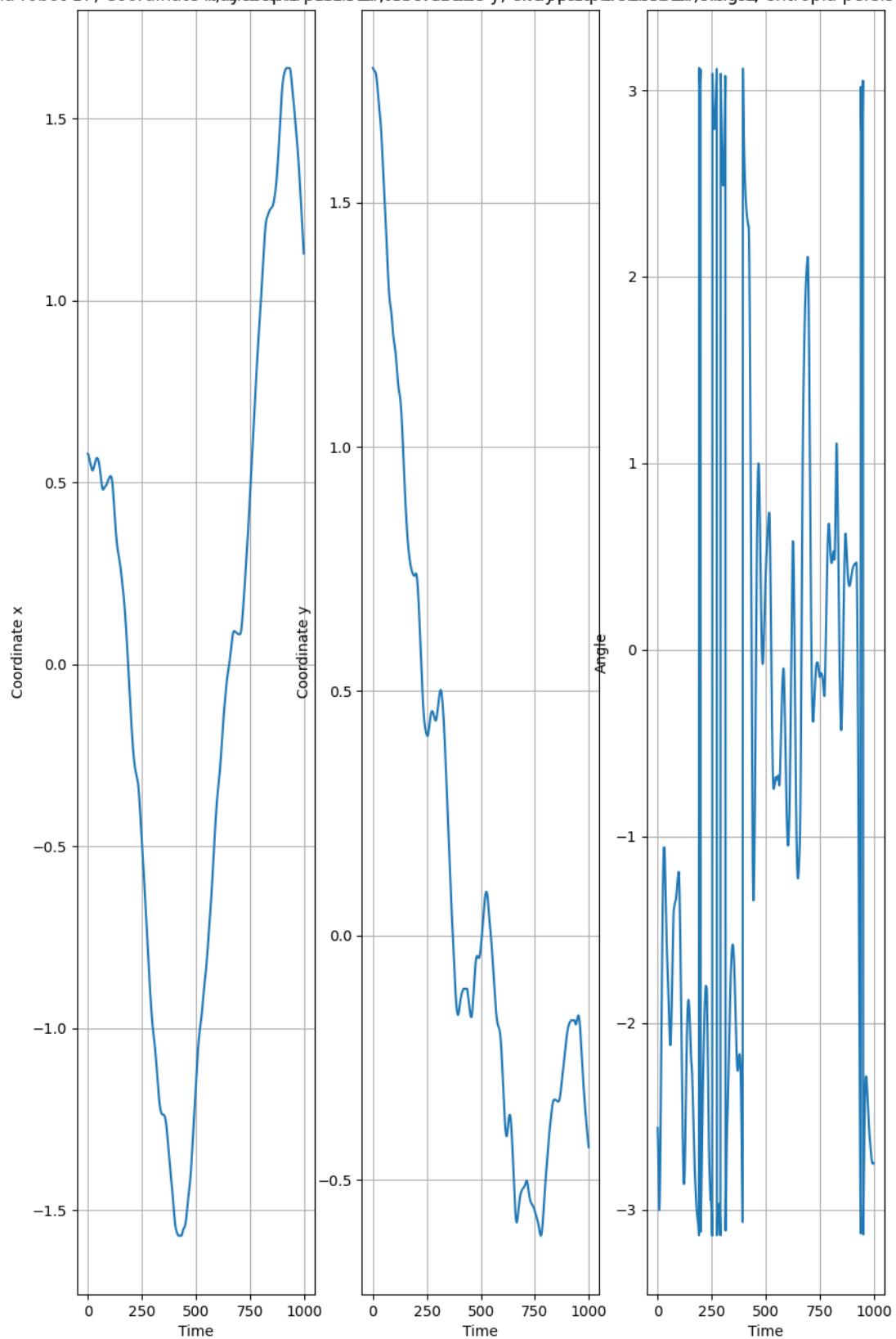
Robot 12

Trayectoria robot 14, Coordinate x, trayectoria persistente, entropía persistente: 2.4524



Robot 15

Trayectoria robot 17, Coordinate x, trayectoria persistente 0.000000, Coordinate y, trayectoria persistente 0.000000, entropía persistente: 2.7691



Robot 18

Trayectoria robot 19, Coordinate x, coordinate y, entropía persistente: 2.3529

