

Agentes Cartógrafos

Sistemas Inteligentes



Autores

Jorge O. Blanchard Cruz, Laura A. Gómez González

Índice

[Introducción 2](#_Toc405454779)

[Nuestro problema 2](#_Toc405454780)

# Introducción

Uno de los problemas más abordados en robótica, así como en inteligencia artificial, es el problema de mapeo. Tanto es así, que constituye un problema tratado mundialmente, no suponiendo un problema encontrar proyectos relacionados. Empecemos, pues, definiendo el problema y sus posibles variantes.

Un problema de mapeo, consiste en el problema de generar un mapa de un espacio, a priori desconocido. En este problema, hay que tener varias consideraciones:

1. **Ser capaces de definir el espacio a cartografiar.** Definir un espacio se puede llegar a hacer de muchas maneras, no necesariamente precisas. Imaginemos un espacio definido por unas coordenadas de latitud, lo cual sería enormemente preciso, frente a una indicación de una dirección, hasta el final de la calle. En la segunda variante nos encontramos con la dificultad adicional de descubrir qué es el final de la calle y dónde está.
2. **El conocimiento necesario de los cartógrafos acerca del entorno a cartografiar.** Cierto conocimiento del entorno es absolutamente necesario para que el cartógrafo pueda moverse por éste. Sin éste, podría ser que el agente chocara contra una pared.
3. **La representación del mapa y los elementos presentes en el entorno.** Los robots cartógrafos han de saber cómo escribir el mapa de manera legible para quien vaya a leerlo después y, por tanto, ha de reconocer ciertos elementos de su entorno para poder representarlos en dicho mapa.
4. **Cómo interactuarán dichos robots entre ellos**, es decir, cómo se comunicarán entre ellos. Hace falta aclarar el medio para transmitir los mensajes, los mensajes que los robots pueden generar y el significado que tienen para ellos dichos mensajes.

Tal como vemos, el problema de generar un mapa de una localización es un problema bastante complejo de abordar a la hora de definir todos los factores influyentes. También, existe una variante de este problema, que también incluye la deslocalización del robot respecto del mapa. Este problema se conoce como SLAM (Simultaneous Location And Mapping), problema de localización y mapeo simultáneo.

## Nuestro problema

En este proyecto se tratará de abordar un problema de mapeo, con localización conocida. Concretamente, simularemos el entorno de una cueva desconocida que un grupo de robots habrán de cartografiar. Así pues, procedamos a definir los cuatro puntos característicos, mencionados anteriormente, en nuestro problema.

1. **El espacio a cartografiar** será, como hemos mencionado anteriormente, una cueva. El área total del mapa se considerará conocida, concretamente, estaremos hablando de un mapa de rejilla donde cada robot podrá ubicarse en una coordenada (x,y) de este mapa.
2. **El conocimiento del entorno necesario.** Nuestros agentes serán capaces de poder girar y de poder avanzar únicamente en una dirección, hacia delante. También podrán diferenciar entre paredes, agua, obstáculos removibles y camino libre.
3. **Representación del mapa y los elementos del entorno.** El mapa será representado como una matriz en la que se indicarán las casillas libres, es decir, los caminos de la cueva. Tal como hemos mencionado en el punto anterior, el entorno constará de paredes, agua, obstáculos removibles y camino libre. El robot podrá avanzar sólo por los caminos libres, es decir, sin obstáculos, aunque también podrá destruir y apartar de su camino aquellos obstáculos que identifique como obstáculos removibles.
4. **Interacción entre robots.** Los robots se comunicarán entre ellos mediante un sistema de pizarra, comunicando las rutas inexploradas para su posterior asignación a robots que estén libres. También, dichos robots serán capaces de detectar colisiones con los de su especie, evitando así la colisión entre dos robots.