|  |
| --- |
| 21745 - Sistemes Intel·ligents. Grup 2 |
| **Robot con pasillos estrechos** |
| Curs 2024 - 2025 |

|  |
| --- |
| **Marc Llobera Villalonga**  DNI - 43461915B |

# **Descripció de l’enunciat**

El projecte d'aquesta pràctica se centra en el desenvolupament d'un sistema que permeti a un robot recórrer el perímetre d’un objecte, gestionant de manera eficient l’existència de passadissos estrets. El problema és evitar que el robot es confongui entre diferents objectes mentre navega a través d'aquests espais estrets. Es requereix que el robot pugui travessar completament els passadissos estrets, i si algun està bloquejat, el robot haurà de recórrer-lo completament i després tornar per sortir.  
  
A més, el projecte ha d'incloure una interfície gràfica d'usuari que permeti dissenyar una quadrícula arbitrària on es col·loquin múltiples objectes. El robot pot estar ubicat en una posició arbitrària de l'entorn. La implementació ha d'assegurar que el robot mantingui un seguiment adequat de l'objecte que recorre, sense desviar-se a altres objectes durant el procés.

# **Descripció de la web**