



Arranque

Rebeca Monserrat Guevara Lagunas A01651298

Alejandro Hernandez Ramos A01658969

Marcia Lechuga López A01652732



RETO A DESARROLLAR

La movilidad urbana es la habilidad de transportarse de un lugar a otro. El crecimiento exponencial de la población en los últimos años ha significado un crecimiento exponencial del uso de automóviles lo cual es alarmante. Esto ha tenido impactos negativos en los niveles económico, ambiental y social en México.

Para resolver el problema social, desarrollaremos una solución para reducir la congestión vehicular en estacionamientos. La solución consistirá en un sistema que permita a los conductores circular únicamente por pasillos donde podrán encontrar un lugar para estacionar su vehículo.

Como equipo de trabajo hemos decidido escoger la solución de poder controlar y asignar los espacios de estacionamiento disponible en una zona de la ciudad, evitando así que los autos estén dando vueltas para encontrar estacionamiento. Sabemos que en la Ciudad de México este es un problema muy común y estresante, pues a veces pasamos la mitad del tiempo tratando de buscar un lugar, para esto tendremos que implementar modelación y animación gráfica en 3 dimensiones para así poder obtener los resultados que planteamos y esperamos.



RESULTADOS ESPERADOS COMO EQUIPO DE TRABAJO

1. Poder crear la implementación de controlar y asignar los espacios de estacionamiento disponible en una zona de la ciudad, evitando así que los autos estén dando vueltas para encontrar estacionamiento.
2. Poder implementar todas las enseñanzas de las clases en el reto.
3. Poder diseñar y graficar modelos en 3D sobre los vehículos y observar los datos de movimiento.
4. Entender, aprender y aplicar conceptos de inteligencia artificial, tales como: agentes, multiagentes, arquitecturas de diseño, razonamiento, planeación y combinaciones de conductas.
5. Que como equipo de trabajo podamos tener un proyecto completo, con buena organización e implementación de nuevas ideas.
6. Tener una buena comunicación para lograr un trabajo satisfactorio a nuestros estándares.
7. Poder completar nuestra experiencia intermedia con Unity y Python
8. Completar las necesidades y especificaciones del socio formador

DIAGRAMA DE CLASE SOBRE LOS AGENTES INVOLUCRADOS

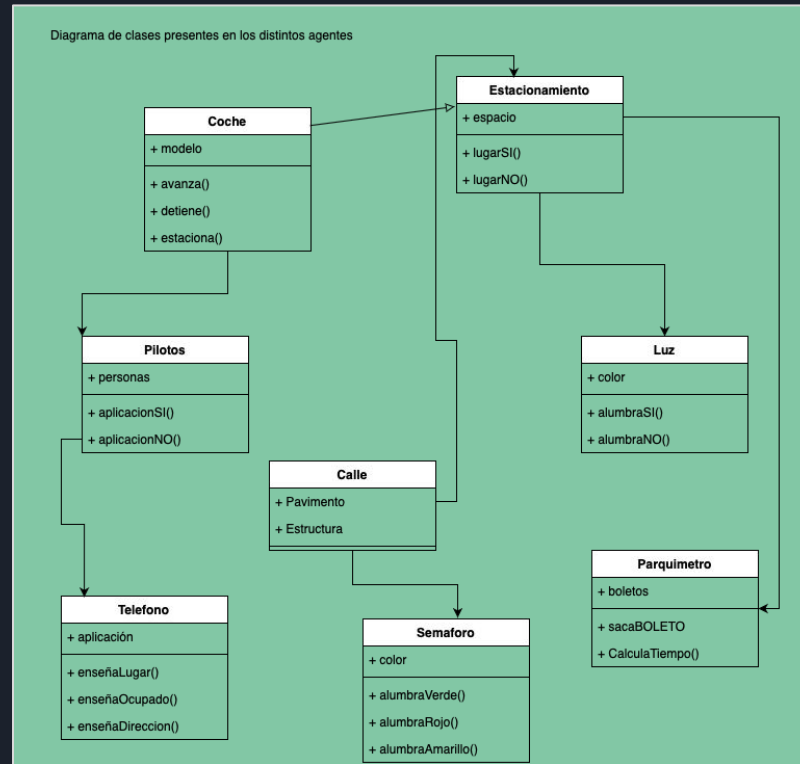
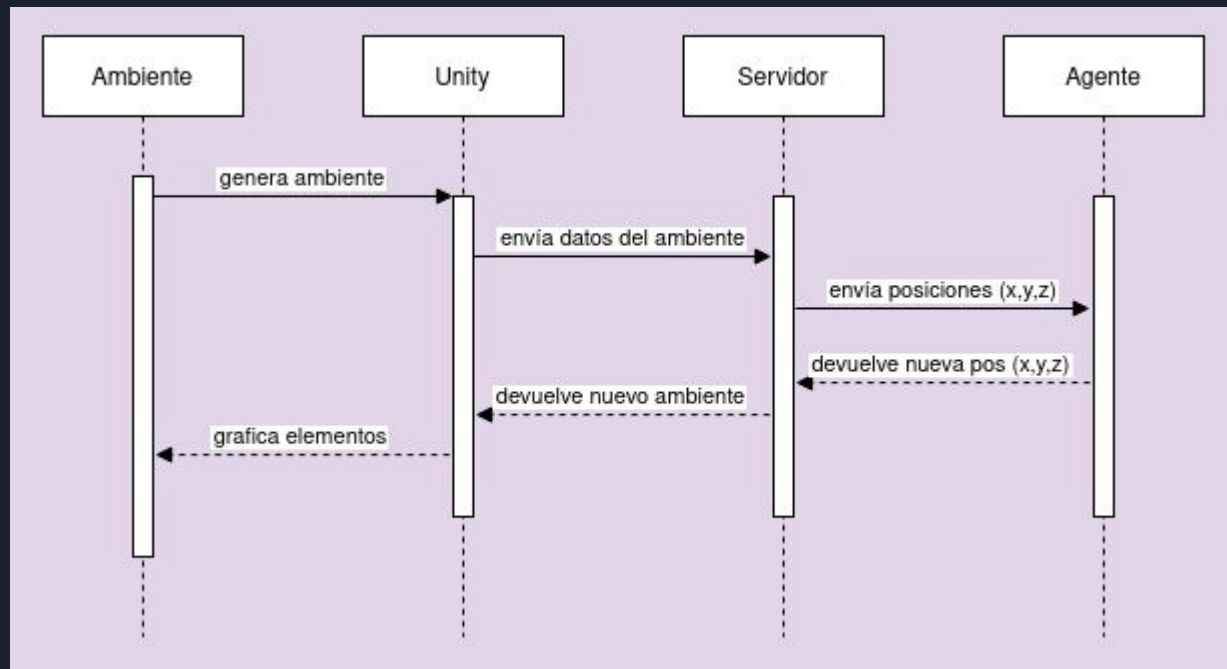


DIAGRAMA DE PROTOCOLOS DE INTERACCIÓN



Nuestro plan



El piloto podrá
chechar la
disponibilidad de
lugares.



Sensores con
colores indicando
disponibilidad

Parquímetros si es
necesario en la
calle