

# PROGRAMACIÓN DE ROBOTS

*Programación de robots móviles*

*PRÁCTICA 7.- Arquitectura basada en comportamientos usando NXTs*

El objetivo de esta práctica es la implantación de una arquitectura basada en comportamientos usando los LEGO NXT y el lenguaje NXC. La tarea a desarrollar será un *foraging* o recolección de alimentos, con los siguientes requisitos:

- La "comida" serán trozos de papel que dispondremos aleatoriamente en el suelo. Cuando se detecte un trozo de comida, el robot se parará, y no volverá a moverse hasta que se pulse el botón naranja.
- Los robots deberán evitar los obstáculos del entorno.