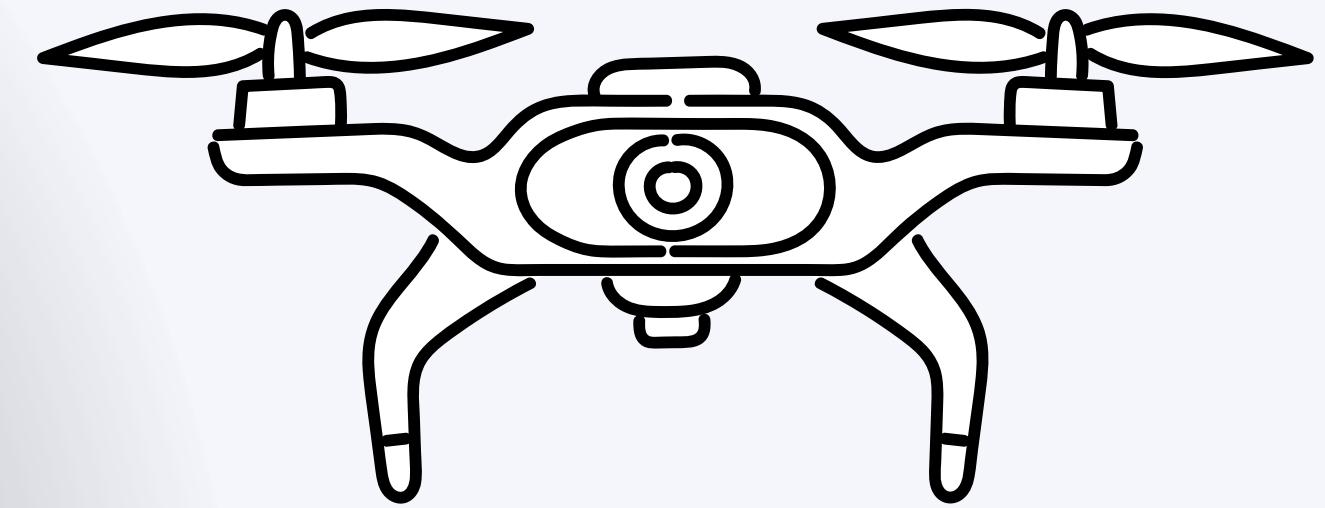


Propuesta Patrullaje Coordinado



Edwin Iñiguez Moncada,
Jesus Enrique Bañales
Santiago López Campos
Moises Adrian Cortes Ramos
Ernesto Puga Araujo

Problema

- Invasión
- Falta de infrestructura tecnologica



Contexto

- 5 Camaras
- 1 dron
- Un guardia seguridad



Solución

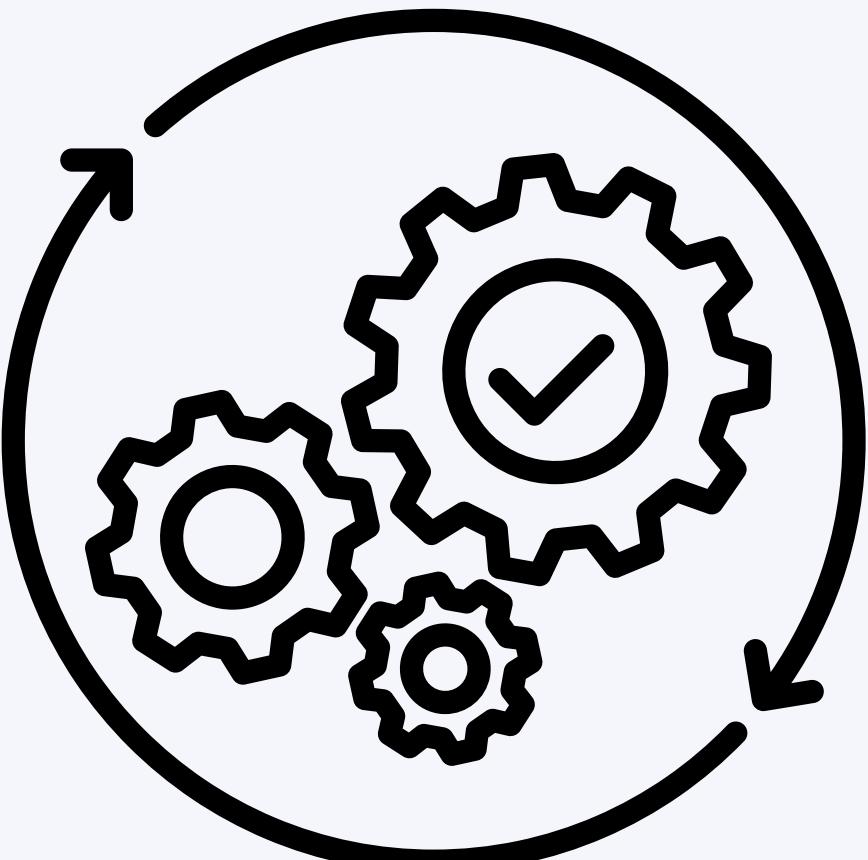
- Uso de visión computacional
- Uso de agentes deductivos
- Sistema de mensajería



>

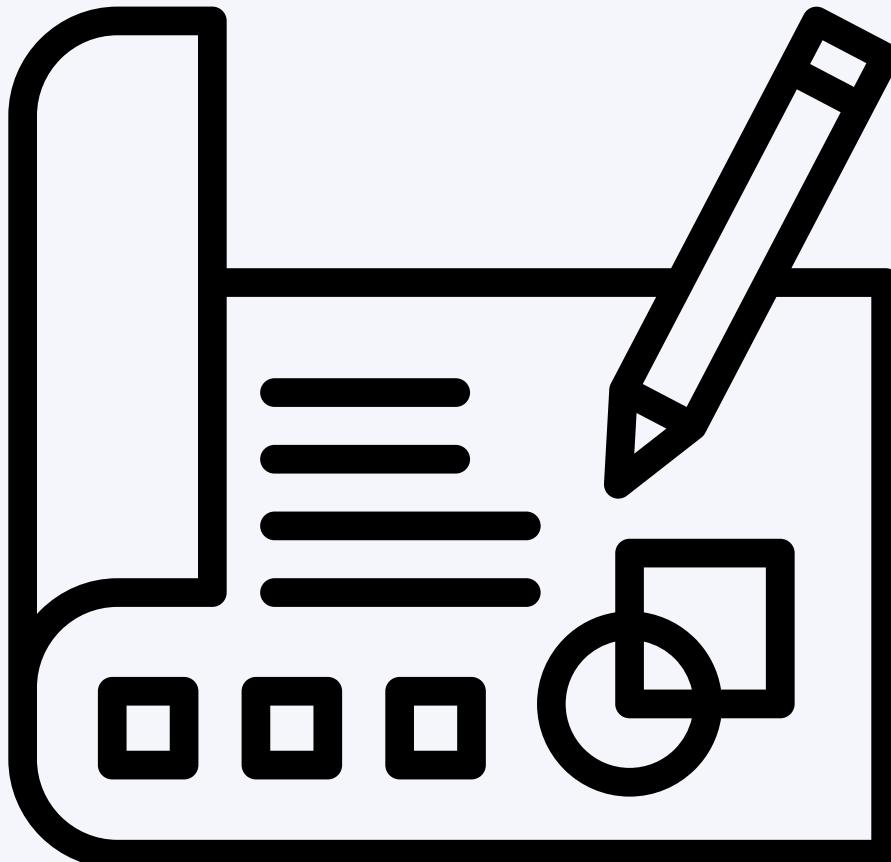
Funcionamiento

1. Camaras avisan al dron
2. Dron investiga
3. Dron avisa al guardia si detecta algo
4. El guardia evalúa si es falsa alarma o no
5. El guardia activa la alarma



Propiedades del ambiente

- No accessible
- Activo - Discreto
- No episodico
- Dinamico
- Infinito



Reglas

- Batería mayor a 10% , investiga
- Mientras este en movimiento, no contesta mensajes externos
- Si el porcentaje de reconocimiento es mayor al 90% se manda la alerta

¿Por qué un agente deductivo?

- Toma de decisiones
- Consistencia
- Explicación de decisiones



Mejoras a futuro:

- Adecuar la visión computacional a distintas situaciones
- Marcar al 911 ademas de la alarma
- Adaptar reglas en base a necesidades del cliente