

Universidad del Valle de Guatemala
Guatemala octubre 2019

Miniproyecto 5

Task 1:

Desarrolle una aplicación visual que simule el comportamiento de un robot con inteligencia difusa que juega futbol:

- Analiza el estado del campo
- Decide cuánto rotar
- Cuando alcanza el balón lo tira hacia la portería, con probabilidad de desviarse.
- La simulación inicia con el robot aleatoriamente posicionado y rotado, y la pelota aleatoriamente posicionada.

Se recomienda utilizar Canvas2D de HTML5, jApplet, o alguna librería gráfica de Python.

Además, puede tomar como ejemplo el paper adjunto (**Fuzzy modelling of mobile autonomous soccer-playing robots - An educational approach with LEGO Mindstorms robots**). Ustedes tienen la libertad de definir sus propias variables, cláusulas, funciones de pertenencia, etcétera.