Họ và tên: Đỗ Đức Mạnh

Mã sinh viên: 20020688

Mô phỏng chuyển động theo bầy sử dụng điều khiển hành vi theo mô hình Reynolds

A. Cơ sở lý thuyết

Các quy tắc của Reynolds cho Flocking

- Tránh va chạm với các flockmates ở gần:

- Cố gắng phù hợp vận tốc với các flockmates ở gần:

- Cố gắn cố gắn gần với các flockmates ở gần:

B. Kết quả

Link code vào video mô phỏng:

<https://github.com/dducmanh99/robot_phan_tan/tree/main/tuan5>