

Robot móvil

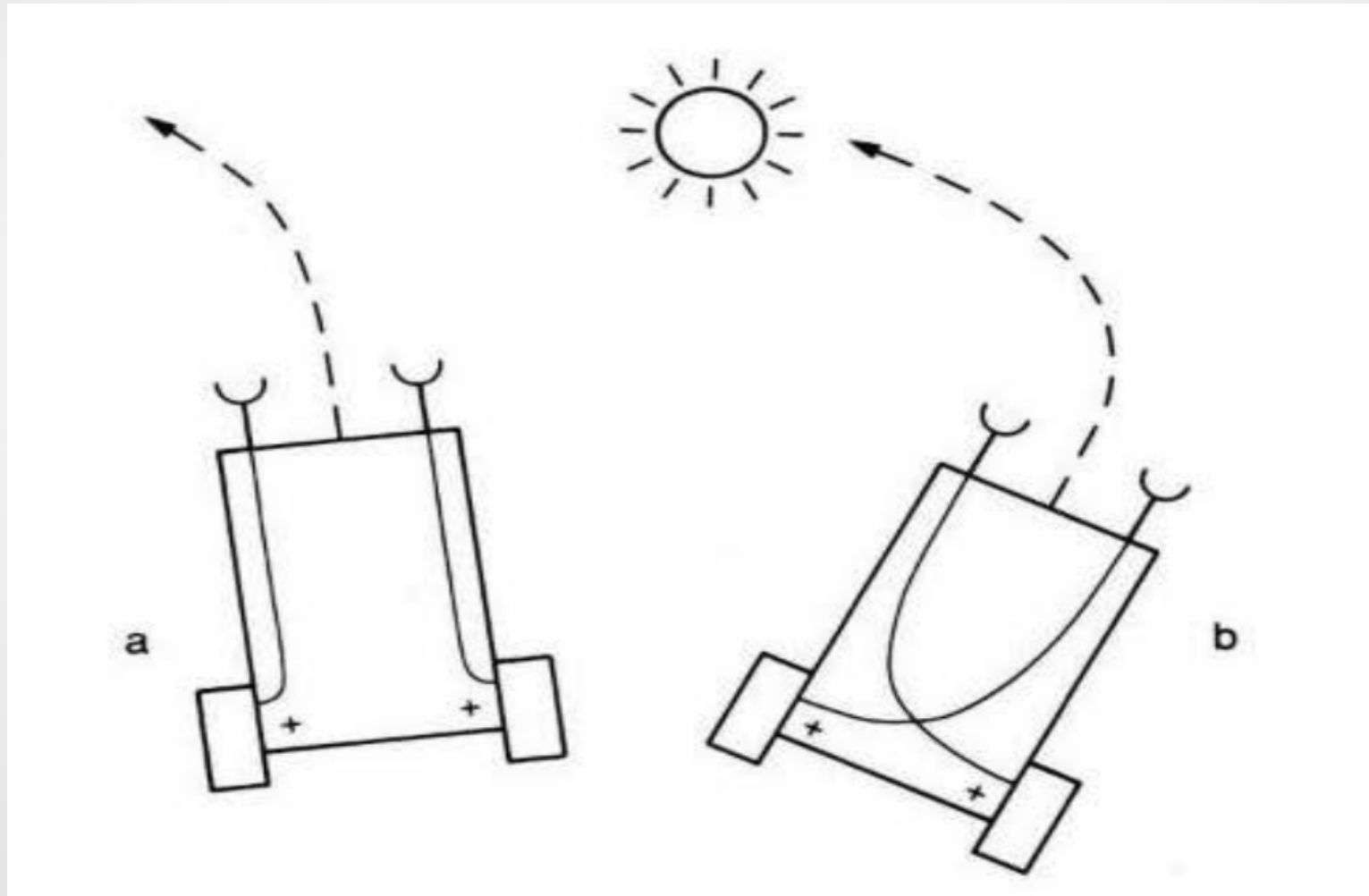
Comportamientos:

- Vehículo II
 - a) Temeroso
 - b) Agresivo

Algoritmo para el robot

- Definición de comportamientos.
 - Dar vuelta.
 - Avanzar hacia adelante.
- 1.- Detección de una variable de interés (Luz).
- 2.- Elección entre comportamientos.
 - Comparación entre sensores.
- 3.- Implementación del comportamiento.

Robot m3vil



Comparación

- Velocidad de respuesta.
 - Puede existir ruido en el ambiente.
- Tiempo de muestreo.
 - Lecturas más precisas.

Ascenso de colina

Integrador con fuga

- > Definición de comportamientos.
- > Definición de la regla para cambiar entre comportamientos.

- 1.- Detección de una variable biológicamente importante.
- 2.- Elección entre comportamientos.
- 3.- Proceso de adaptación.

Robot

- > Definición de comportamientos.
- > Definición de la regla para cambiar entre comportamientos.

- 1.- Sensado del entorno.
- 2.- Comparación en el instante “k”.
- 3.- Elección entre comportamientos.
- 4.- NO hay proceso de adaptación.

Comportamiento con almacenamiento en memoria.

- Algoritmo:
 - Girar $-\pi/2$ ----- Guardar datos de lectura (izquierda).
 - Girar $\pi/2$ ----- Guardar datos de lectura (centro).
 - Girar $\pi/2$ ----- Guardar datos de lectura (derecha).