

# Open Access: revisión histórica y situación actual

Cristina Heredia

David Charte

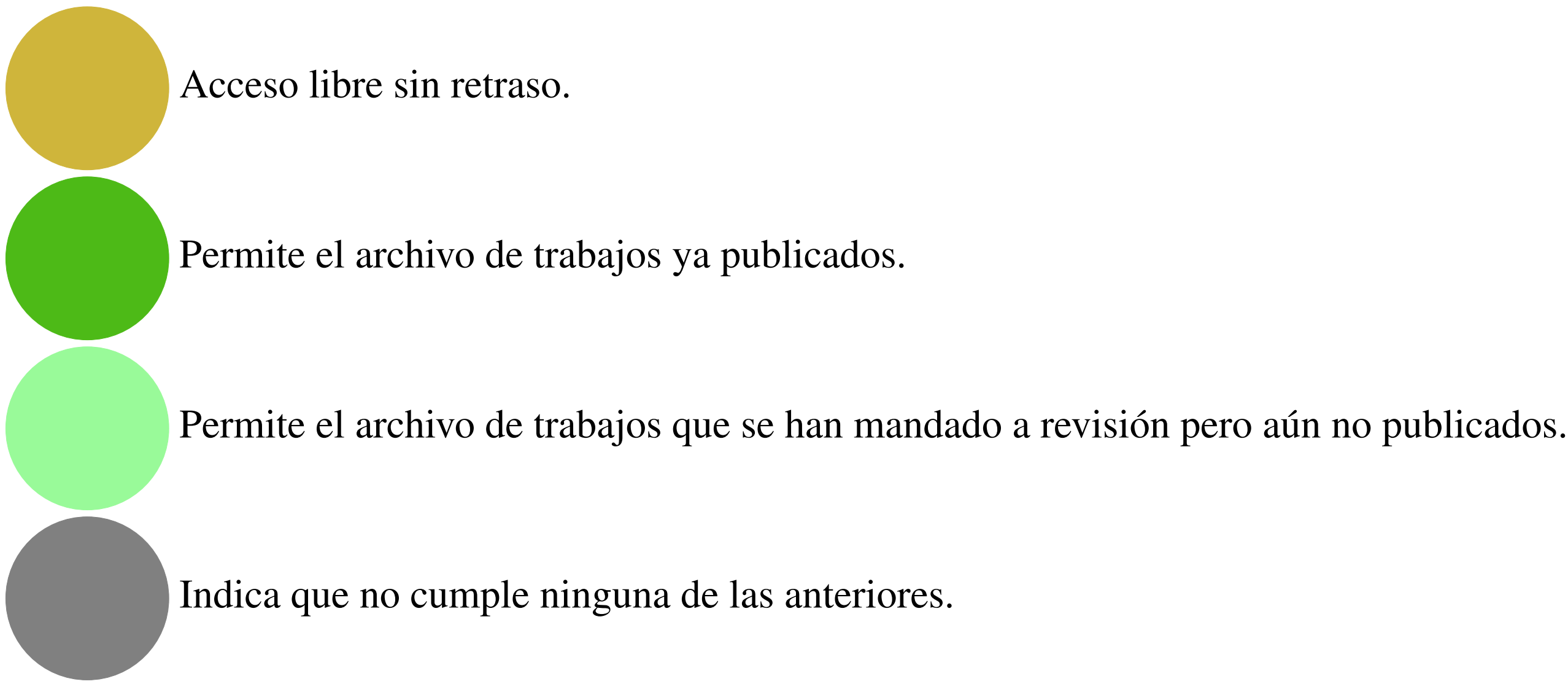
Alejandro Alcalde

## Introducción

- En 1665 aparecen primeras revistas, a los autores no se les pagaba por publicar en ellas.
- Ya que éstas se hicieron populares, los autores siguieron publicando en ellas, por impacto más que por dinero.
- **Problema:** Los precios comenzaron a subir hasta hacerse inasequibles. Hasta la aparición de internet como alternativa. Sin embargo, las revistas siguen cobrando demasiado en la actualizad, a pesar de no tener a penas gastos de publicación y edición.

## Open Access (OA)

- Tras la llegada de internet, nació **Open Access**, una forma de **acceder a la información**, no un **modelo de negocio**. Permite acceder a la información de **forma gratuita**. NO es incompatible con el uso de CopyRight.
- Alternativa al modelo tradicional, donde los autores a veces **pagan** por publicar y los lectores también deben **pagar** por acceder a las publicaciones.
- *Formas de fomentar OA*
  - Dejar una copia del artículo en un repositorio OA (**arXiv**).
  - Publicar en revistas OA (**BioMed, Public Library of Science**).
  - Subir una copia del artículo original a una web personal.
  - Publicar en revistas híbridas, donde el autor paga para hacer el artículo OA.
- Las revistas OA siguen un código de colores:



## Project’s Objectives

- Gather information on other agents in environment based on

- speed
- direction
- distance
- Synchronize movement with similar agents
- Move while avoiding obstacles (e.g. walls, other robots)

## Design

## How It should Work

## ROS

### What is ROS?

- Set of software libraries and tools to help build robot applications
- Provides drivers, algorithms and useful tools for robotics project
- The whole simulation is done using the ROS framework

### Simulation on ROS framework

#### Tools provided by ROS

- laser sensor: added as part of robot’s definition - replaces actual laser sensor
- topics: kind of a message board for sharing data (speed, distance and direction of each agent in the environment) - replaces camera
- world files: allows to create a costume environment
- stage: simulator
- Left: Starting position of a stage simulation with an empty square world file
- Right: Same simulation, showing stats (name, location and direction) of agent 0
- Bottom: RQT-Graph - another tool of ROS, showing the frames in the simulation and the connections between them