**Anteproyecto:**

**Dron Autónomo en Unity**

Se desarrollará un sistema inteligente capaz de controlar un dron autónomamente. El dron partirá desde un punto de origen en una ciudad creada en Unity y deberá aprender a llegar a un punto de destino en el menor tiempo posible evitando obstáculos tales como edificios o árboles.

**Especificaciones del sistema**:

* Siempre que no se encuentre un obstáculo el dron acelerará hasta lograr la velocidad deseada y la altura mínima durante el vuelo.
* Cuando se encuentre un obstáculo el sistema responderá según el controlador borroso.

Las entradas del sistema serán la distancia al obstáculo respecto del dron. ¿Velocidad?

Las salidas serán la aceleración, rotación del dron y altura.

El modelo será un controlador borroso que actuará en función de la entrada tomando valores lejos, distancia normal y cerca. ¿Velocidad?