

Proyecto *V.I.Pe.R.*

Pre-Empresa **Phyrex**

Rodrigo Frías Celeste Bertin
Patricio Carrasco Rocio Fernandez

Departamento de Informática
Universidad Técnica Federico Santa María



Santiago, 5 de abril de 2013

Razones

- Robot Motion Planning es un problema de especificación geométrica.
- Por lo general se ignora aceleración y velocidades angular y lineal.
- Idea: llegar de un punto inicial a un punto final eludiendo obstáculos.

Visualización de Solucion

Características del Segmento de Clientes

Propuesta de Valor

Fundamentación de la Innovación