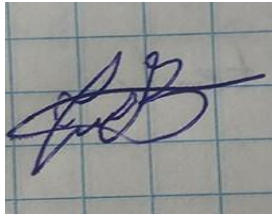
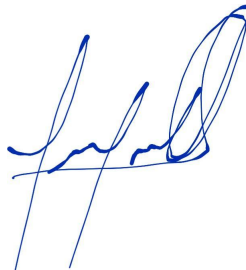

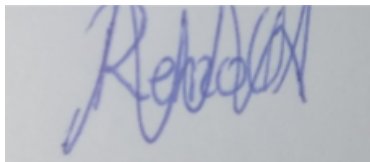
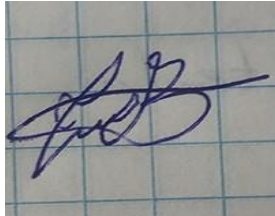
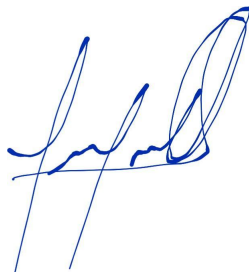

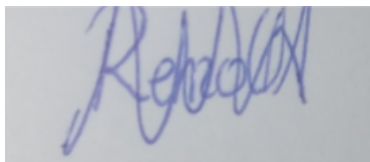


Declaración de Trabajo Grupal

Unidad académica: Escuela de Ciencias de la Computación	Semestre: 2021-I
Curso y horario: Inteligencia Artificial CC-421	Profesor: César Jesús Lara Ávila

Título del trabajo: Planificación de movimiento robótico con detección de obstáculos	
Diseño/planificación del trabajo grupal (definir cronograma de trabajo, etc.)	
Funciones (compromiso) de cada integrante	Nombre, firma y fecha
<ul style="list-style-type: none"> - Creación de la clase raycasting - Edición de la clase robot 	Campó Beraún José Javier  16/04/2021
<ul style="list-style-type: none"> - Creación de la clase raycasting - Mapa de obstáculos en la clase robot 	Jara Ocas Franklin Hamer  16/04/2021
<ul style="list-style-type: none"> - Creación de la clase Robot - Diseño del juego con Pygame 	Peralta Haro Katheryn Ximena  16/04/2021
<ul style="list-style-type: none"> - Edición de la clase Robot - Diseño del juego con Pygame 	Quispe Amao Renzo Renato  16/04/2021
Firma del profesor y fecha	

Los miembros del grupo tenemos conocimiento del Reglamento disciplinario aplicable a los alumnos ordinarios de la Universidad, en particular, de las disposiciones contenidas en él sobre el plagio, y otras formas de distorsión de la objetividad de la evaluación académica. En tal sentido, asumimos todos y cada uno de nosotros la responsabilidad sobre el íntegro de los avances y el trabajo final que serán presentados.

Ejecución del trabajo (definir aportes de cada integrante)	
Labor realizada por cada integrante	Nombre, firma y fecha
<ul style="list-style-type: none"> - Edición de clase robot - Rotación del robot - Edición del código Raycast10.py - Redacción del informe 	Campó Beraún José Javier  25/07/2021
<ul style="list-style-type: none"> - Creación del código raycasting10.py - Mapa de obstáculos en la clase robot 	Jara Ocas Franklin Hamer  25/07/2021
<ul style="list-style-type: none"> - Creación de la clase <i>Robot</i> - Diseño del juego con Pygame y creación de personajes. - Redacción Informe 	Peralta Haro Katheryn Ximena  25/07/2021
<ul style="list-style-type: none"> - Edición de la clase <i>Robot</i> - Creación de la clase <i>Conf</i> para configurar el robot - Creación de métodos para cálculos matemáticos - Redacción Informe 	Quispe Amao Renzo Renato  25/07/2021