README

A continuación se realiza una pequeña descripción de cada código:

*Errores2SupervisorObstaculos3.py*

Medición de métricas de energía y cambios de formación en la simulación del último modelo en Webots.

*ErroresSupervisorObstaculos3.py*

Medición de métricas de control de formación en la simulación del último modelo en Webots.

*funciones.py*

Funciones varias utilizadas para la medición de métricas.

*funVel.py*

Función de Fmatrix, para seleccionar matriz según grafo y rigidez.

*pruebaMatrizDifeomorfismo.py*

Controlador de los agentes para la transformación de velocidades lineales a velocidades angulares de las ruedas.

*PruebasObstaculos.wbt*

Es el archivo que contiene el mundo o escenario utilizado en Webots.

*Supervisor3.py*

Controlador del supervisor para la simulación del modelo 6 implementado en Webots.

*SupervisorObstaculos3.py*

Controlador del supervisor para la simulación del último modelo, incluyendo evasión de obstáculos y cambios de formación.