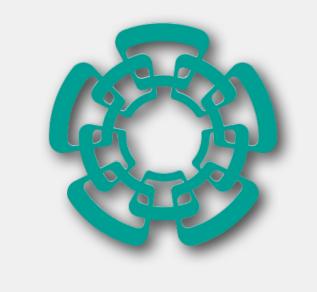


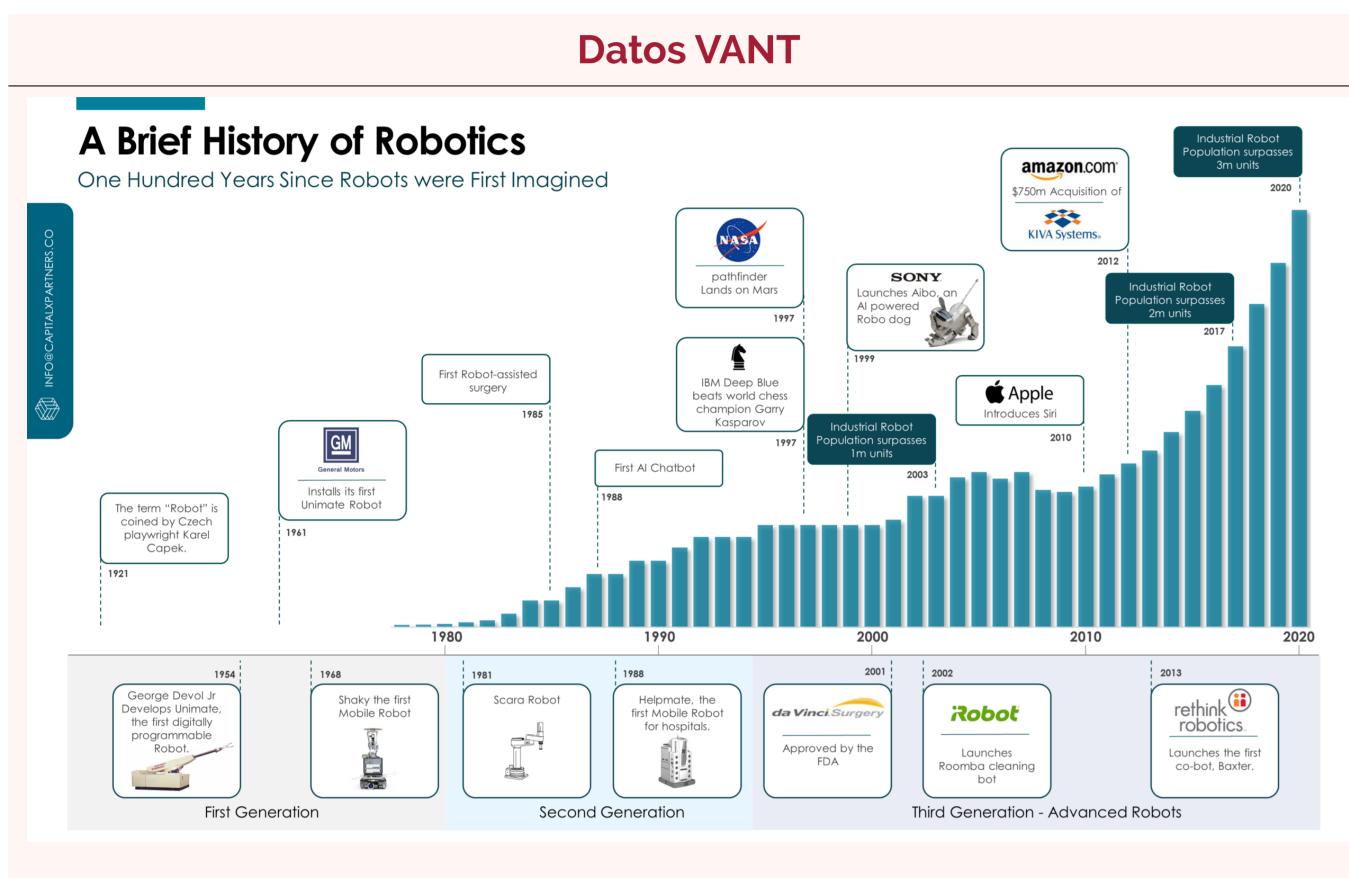
Estrategias para la exploración coordinada multi-VANT

Luis Alberto Ballado Aradias Dr. José Gabriel Ramirez-Torres

Dr. Eduardo Arturo Rodriguez-Tello

CINVESTAV - UNIDAD TAMAULIPAS





tellus semper finibus. In consequat, nibh sed mattis luctus, augue diam fermentum lectus.[3]

Fusce dapibus tellus vel

- Fusce dapibus tellus vel tellus semper finibus. In consequat, nibh sed mattis luctus, augue diam fermentum lectus.[1]
- Fusce dapibus tellus vel tellus semper finibus. In consequat, nibh sed mattis luctus, augue diam fermentum lectus.[2]

Robot Autonomo

- ¿Como llego ahi? Some block contents, followed by a diagram, followed by a dummy paragraph.
- ¿Como llego ahi? Some block contents, followed by a diagram, followed by a dummy paragraph.
- ¿Como llego ahi? Some block contents, followed by a diagram, followed by a dummy paragraph.

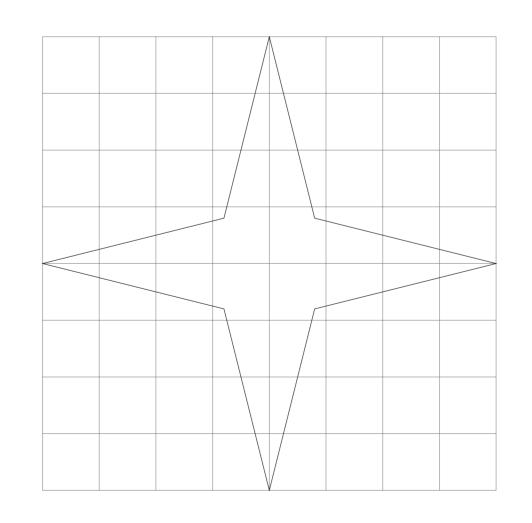


Figure 1. A figure caption.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Morbi ultricies eget libero ac ullamcorper. Integer et euismod ante. Aenean vestibulum lobortis augue, ut lobortis turpis rhoncus sed. Proin feugiat nibh a lacinia dignissim. Proin scelerisque, risus eget tempor fermentum, ex turpis condimentum urna, quis malesuada sapien arcu eu purus.

Taxonomia VANT Multi-rotor

Vivamus congue volutpat elit non semper. Praesent molestie nec erat ac interdum. In quis suscipit erat. Phasellus mauris felis, molestie ac pharetra quis, tempus nec ante. Donec finibus ante vel purus mollis fermentum. Sed felis mi, pharetra eget nibh a, feugiat eleifend dolor. Nam mollis condimentum purus quis sodales. Nullam eu felis eu nulla eleifend bibendum nec eu lorem. Vivamus felis velit, volutpat ut facilisis ac, commodo in metus.



- Algo aqui, egestas at vehicula et, convallis accumsan orci. Orci varius natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus.
- 2. Cras vehicula blandit urna ut maximus. Aliquam blandit nec massa ac sollicitudin. Curabitur cursus, metus nec imperdiet bibendum, velit lectus faucibus dolor, quis gravida metus mauris gravida turpis.
- 3. Vestibulum et massa diam. Phasellus fermentum augue non nulla accumsan, non rhoncus lectus condimentum.

Arquitectura Busqueda y Rescate

Nulla eget sem quam. Ut aliquam volutpat nisi vestibulum convallis. Nunc a lectus et eros facilisis hendrerit eu non urna. Interdum et malesuada fames ac ante ipsum primis in faucibus. Etiam sit amet velit eget sem euismod tristique. Praesent enim erat, porta vel mattis sed, pharetra sed ipsum. Morbi commodo condimentum massa, tempus venenatis massa hendrerit quis. Maecenas sed porta est. Praesent mollis interdum lectus, sit amet sollicitudin risus tincidunt non.

- Sed consequat id ante vel efficitur. Praesent congue massa sed est scelerisque, elementum mollis augue iaculis.
- In sed est finibus, vulputate nunc gravida, pulvinar lorem. In maximus nunc dolor, sed auctor eros porttitor
- Fusce ornare dignissim nisi. Nam sit amet risus vel lacus tempor tincidunt eu a arcu.
- Donec rhoncus vestibulum erat, quis aliquam leo gravida egestas.
- Sed luctus, elit sit amet dictum maximus, diam dolor faucibus purus, sed lobortis justo erat id turpis.
- Pellentesque facilisis dolor in leo bibendum congue. Maecenas congue finibus justo, vitae eleifend urna facilisis at.

Aplicaciones

A different kind of highlighted block.

$$\int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} dx = \sqrt{\pi}$$

A heading inside a block

Praesent consectetur mi $x^2 + y^2$ metus, nec vestibulum justo viverra nec. Proin eget nulla pretium, egestas magna aliquam, mollis neque. Vivamus dictum $\mathbf{u}^\mathsf{T}\mathbf{v}$ sagittis odio, vel porta erat congue sed. Maecenas ut dolor quis arcu auctor porttitor.

Another heading inside a block

Sed augue erat, scelerisque a purus ultricies, placerat porttitor neque. Donec $P(y \mid x)$ fermentum consectetur $\nabla_x P(y \mid x)$ sapien sagittis egestas. Duis eget leo euismod nunc viverra imperdiet nec id justo.

Estrategia exploración coordinada

Class aptent taciti sociosqu ad litora torquent per conubia nostra, per inceptos himenaeos. Phasellus libero enim, gravida sed erat sit amet, scelerisque congue diam. Fusce dapibus dui ut augue pulvinar iaculis.

Donec quis posuere ligula. Nunc feugiat elit a mi malesuada consequat. Sed imperdiet augue ac nibh aliquet tristique. Aenean eu tortor vulputate, eleifend lorem in, dictum urna. Proin auctor ante in augue tincidunt tempor. Proin pellentesque vulputate odio, ac gravida nulla posuere efficitur. Aenean at velit vel dolor blandit molestie. Mauris laoreet commodo quam, non luctus nibh ullamcorper in. Class aptent taciti sociosqu ad litora torquent per conubia nostra, per inceptos himenaeos.

Nulla varius finibus volutpat. Mauris molestie lorem tincidunt, iaculis libero at, gravida ante. Phasellus at felis eu neque suscipit suscipit. Integer ullamcorper, dui nec pretium ornare, urna dolor consequat libero, in feugiat elit lorem euismod lacus. Pellentesque sit amet dolor mollis, auctor urna non, tempus sem.

References

[1] Ashten Akemoto and Frances Zhu.

Informative path planning to explore and map unknown planetary surfaces with gaussian processes. In 2022 IEEE Aerospace Conference (AERO), pages 1–12, 2022.

[2] Yixin Jiang, Lingyun Zhou, Yijia Tang, Ya Tu, Chunhong Liu, and Qingjiang Shi. A collaborative jamming algorithm based on multi-uav scheduling, 2023.

[3] Claude E. Shannon.

A mathematical theory of communication. Bell System Technical Journal, 27(3):379-423, 1948.