

TSRMI: Assignment #8

Luis Alberto Ballado Aradias
luis.ballado@cinvestav.mx

CINVESTAV UNIDAD TAMAULIPAS — 12 de junio de 2023

TAREA

Documentar dos desarrollos científicos recientes que realicen la construcción de un RRT para resolver algún problema de planificación, uno para robots manipuladores y otro para robots móviles.

- 1. ¿Cuáles son las consideraciones particulares para cada una de estas implementaciones?**

2. ¿Qué características comparten?

3. **¿Qué técnicas emplean para acelerar el proceso de búsqueda de soluciones?**

4. ¿Qué algoritmo utilizan para refinar la solución?