

TSRMI: Assignment #5

Luis Alberto Ballado Aradias
luis.ballado@cinvestav.mx

CINVESTAV UNIDAD TAMAULIPAS — 29 de junio de 2023

- Documentar (con desarrollos científicos empleados en robótica móvil) el esquema de representación del medio ambiente por medio de descomposición en celdas adaptativas, que emplea una descripción basada en quad-trees.
- ¿Cuáles son las ventajas y desventajas de este esquema?
- ¿Cómo puede hallarse una trayectoria desde la posición actual del robot a la posición objetivo, al emplear este tipo de representación?

