

TSRMI: Assignment #6

Luis Alberto Ballado Aradias
luis.ballado@cinvestav.mx

CINVESTAV UNIDAD TAMAULIPAS — 12 de junio de 2023

TAREA

El uso de mapas topológicos no es muy común en robótica móvil.
Documentar algunos desarrollos científicos que empleen una representación topológica del medio ambiente.

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



2. ¿Emplean algún otro tipo de representación con información adicional?

