

TSRMI: Assignment #8

Luis Alberto Ballado Aradias
luis.ballado@cinvestav.mx

CINVESTAV UNIDAD TAMAULIPAS — 29 de junio de 2023

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.

- ¿Cuáles son las consideraciones particulares para cada una de estas implementaciones?
- ¿Qué características comparten?
- ¿Qué técnicas emplean para acelerar el proceso de búsqueda de soluciones?
- ¿Qué algoritmo utilizan para refinar la solución?