

TSRMI: Assignment #11

Luis Alberto Ballado Aradias
luis.ballado@cinvestav.mx

CINVESTAV UNIDAD TAMAULIPAS — 29 de junio de 2023

Estudiar el artículo **Differentially Constrained Mobile Robot Motion Planning in State Lattices** de M. Pivtoraiko et al.

- Describir cómo funciona su planificador de trayectorias basado en retículas de estado