

# TSRMI: Assignment #5

Luis Alberto Ballado Aradias  
luis.ballado@cinvestav.mx

CINVESTAV UNIDAD TAMAULIPAS — 12 de junio de 2023

## **TAREA**

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.

**1. ¿Cuáles son las ventajas y desventajas de este esquema?**

2. ¿Cómo puede hallarse una trayectoria desde la posición actual del robot a la posición objetivo, al emplear este tipo de representación?

