

Técnica de los sistemas inteligentes

Práctica 1: Planificación de caminos en Robótica

3º Grado Ingeniería Informática
Salvador Corts Sánchez, 75935233C
salvacorts@correo.ugr.es

Índice

1. Resumen	3
2. Tarea 1: Implementar A* y seguridad	4
3. Tarea 2: Mejoras para A*	5
4. Tarea 3: Experimentos en Willow Garage	6

1. Resumen

Para implementar el algoritmo A^* a partir de la búsqueda en anchura proporcionada, se modificó la función *makePlan* de la clase *MyastarPlanner* proporcionada por el profesorado. Se tuvo en cuenta la distancia euclídea como heurística junto con el coste del camino hasta el nodo.

2. Tarea 1: Implementar A^* y seguridad

3. Tarea 2: Mejoras para A*

4. Tarea 3: Experimentos en Willow Garage