**Integrantes del grupo:**

Wellington Martínez

David Cobo

Marco Mendoza

Julio Realpe

**Descripción de la práctica:**

Utilizando el cuadricóptero, se desea que este sea capaz de moverse de una posición de origen, a una de destino, rodeando o evitando cualquier obstáculo que encuentre a su paso, después de cada obstáculo evitado hará un nuevo cálculo de cómo llegar a la posición final señalada a fin de recorrer la trayectoria que lo llevará por el camino más corto a dicho destino.

Adicionalmente, la posición de destino puede ser alterada mientras esta en movimiento el robot.