

PROE: Planificación de rutas óptimas por medio de enjambres

Cindy Calderón-Arce

ccalderon@itcr.ac.cr

Lunes 23 de mayo, 2022

11:00 a.m.

Zoom ID: 85176946560

Contraseña: coloquio

Resumen: Investigadoras de la Escuela de Matemática, en conjunto con investigadores del Área Académica de Ingeniería en Mecatrónica, han conformado un grupo de trabajo denominado PROE. Dicho grupo trata el estudio, el diseño, la implementación y prueba de robots con el propósito de utilizarlos en distintas aplicaciones de enjambre, entre ellas la exploración de escenarios desconocidos y la determinación de rutas óptimas. En esta charla se presentarán las generalidades del trabajo que ha venido realizando el grupo PROE, desde que inició en el 2017, los avances y logros, el estado actual y los trabajos futuros.

