

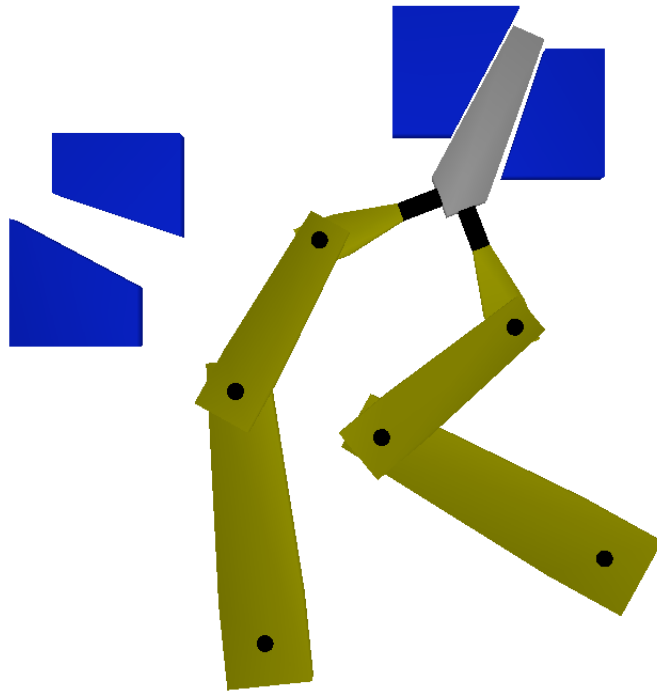
Ejemplo para WAFR

Juan Cortés

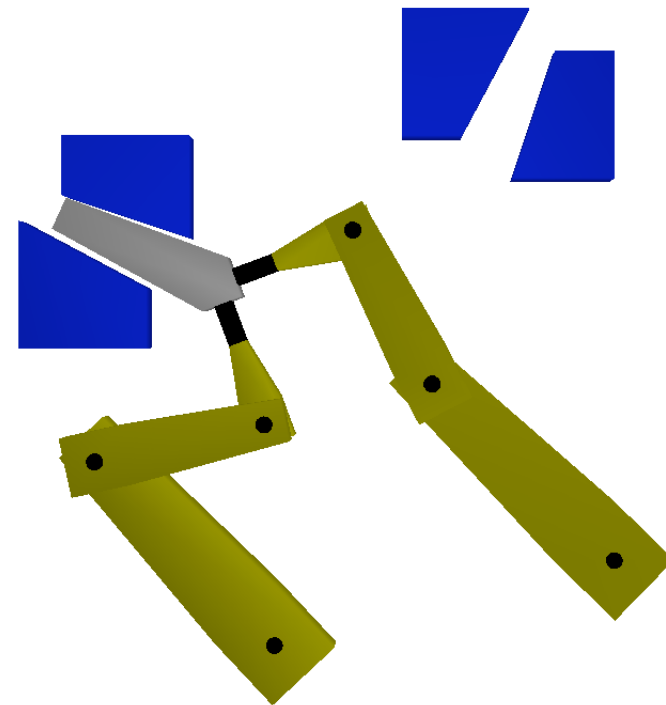
Toulouse, 04-01-2006

Problema de base

Configuración inicial



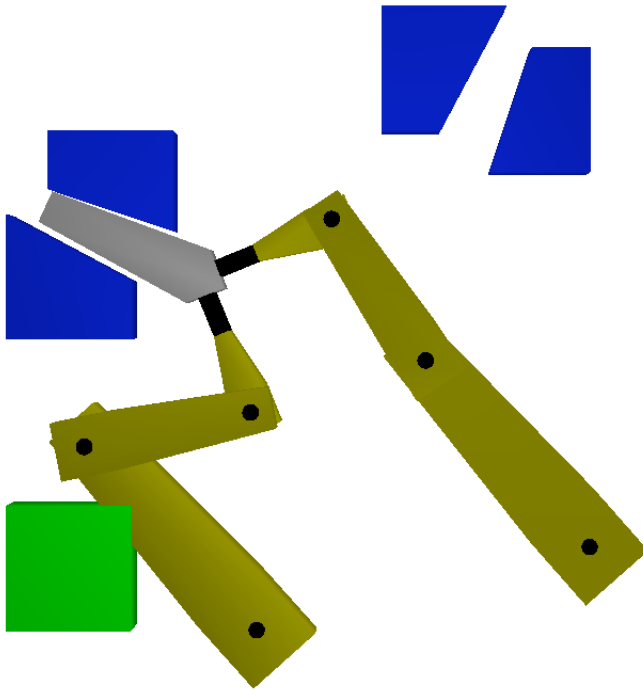
Configuración final



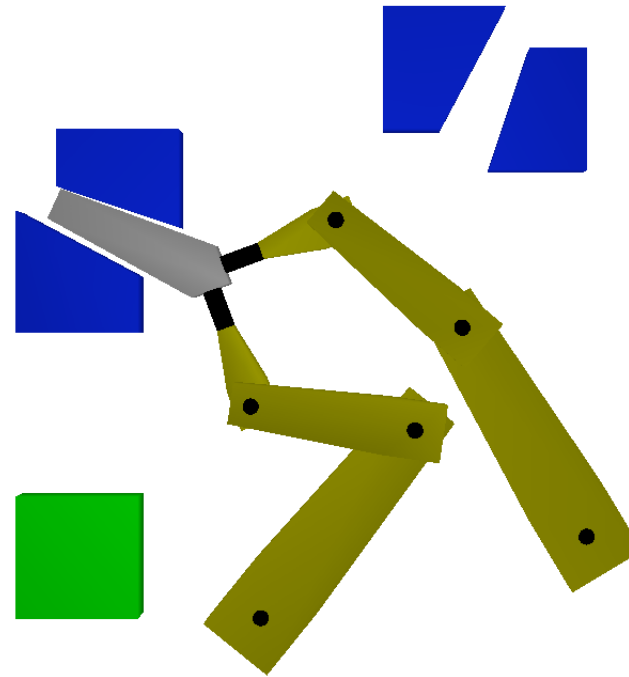
El problema puede ser resuelto sin necesidad de reconfigurar los robots

Obstáculo añadido

Configuración final
en colisión



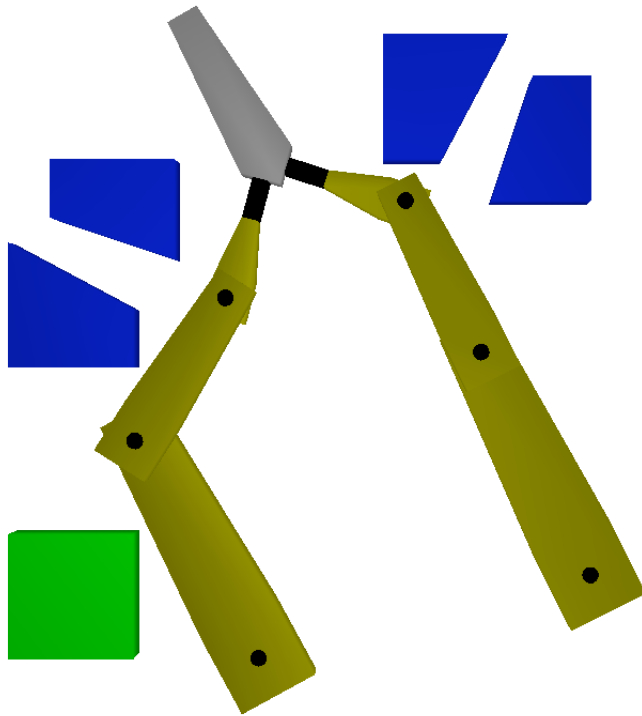
Configuración final
válida



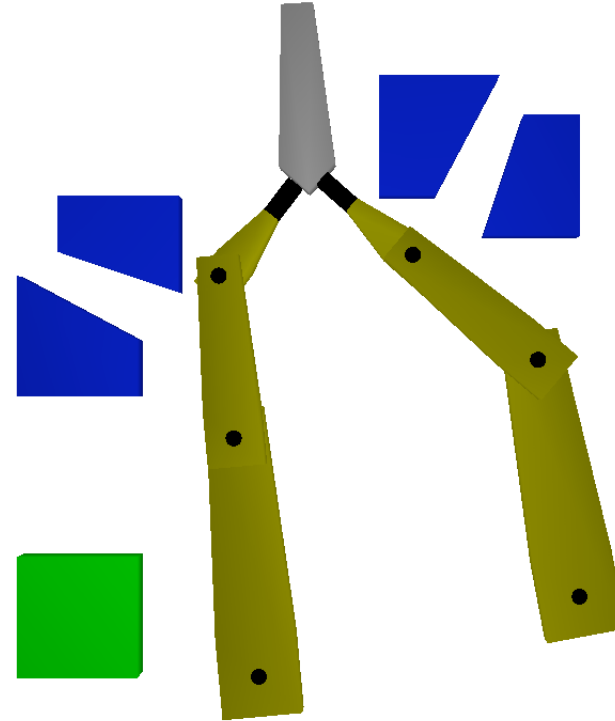
Partiendo de la misma configuración inicial que en el problema de base, los dos robots tienen que reconfigurarse para obtener una solución válida.

Posible reconfiguración

1. Primero se reconfigura el robot de la derecha



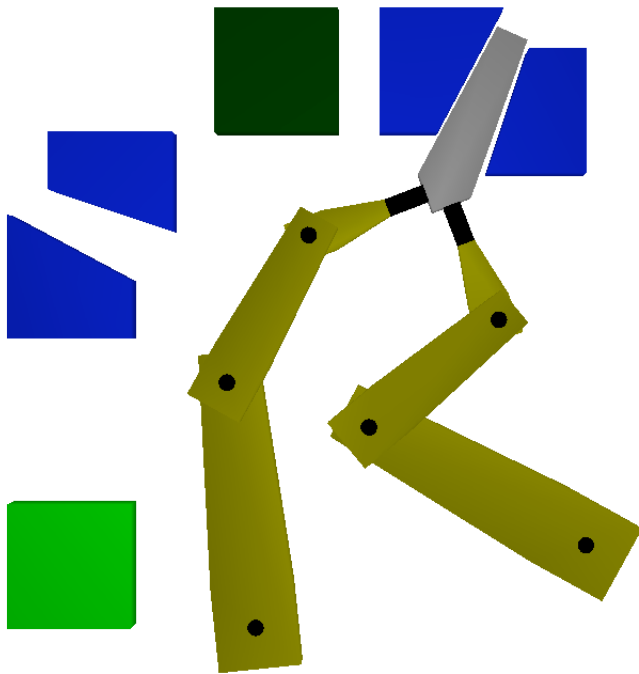
2. Después el de la izquierda



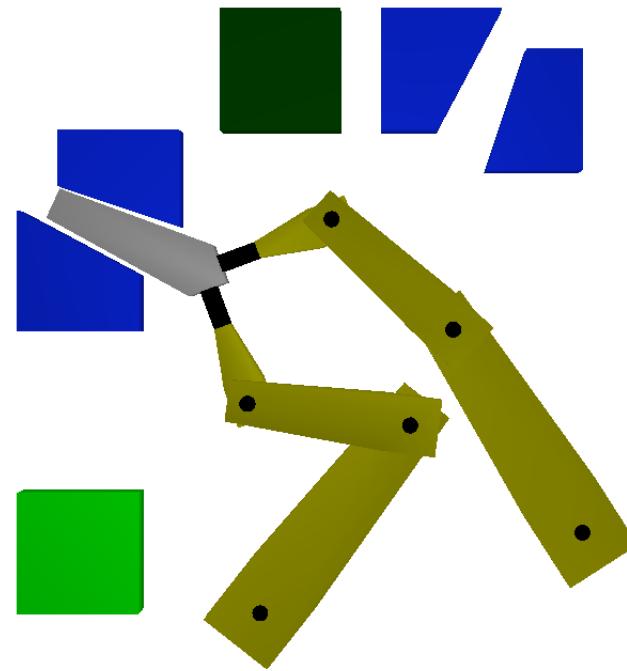
Las imágenes corresponden a las configuraciones singulares que permiten la reconfiguración.

Otro obstáculo añadido

Configuración inicial



Configuración final



El problema no tiene solución puesto que el nuevo obstáculo impide la reconfiguración de los robots.