

=====

**PRACTICA 3**  
**Algoritmos de SLAM basados en mapas locales**

Los ficheros a los que se hace referencia en este enunciado los encontrarás en  
<http://webdiis.unizar.es/~neira/slam.html>

=====

En esta práctica trabajarás con un algoritmo de SLAM basado en mapas locales.

El programa `practica3` ejecuta la simulación del claustro construyendo una serie de mapas locales de tamaño `max_features`, que luego junta en un solo mapa global con el algoritmo de map joining. Una vez terminada la construcción de mapa, la variable global `time` contendrá los tiempos de ejecución del algoritmo por paso.

**Tarea:** grafica el costo de ejecución del algoritmo para diferentes tamaños de mapa local, y calcula el tamaño óptimo para los mapas locales, de manera que el costo total de la construcción del mapa global se minimice.

**NOTA:** Puedes modificar las variables `configuration.step_by_step` y `configuration.draw` para que el algoritmo se ejecute paso a paso o nó, y para que los mapas intermedios de vayan dibujando o nó.

=====