

Ata da Reunião nº 11			
Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis			
Data:	12-05-2015	Local:	Sala I-109
Participantes:	<ul style="list-style-type: none">• Luís Leça• Prof. Dr. Pedro Costa• Prof. Dr. José Lima		

Tópicos discutidos

I Comunicação do ponto da situação – Implementação do método VO

Conclusões

I Continuação da implementação do método Velocity Obstacles