

Relatório 10	
Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis	
Datas visadas	27/04/2015 até 03/05/2015

Tarefas Planeadas	
I	Continuação da implementação do método A*.
II	Inflação dos obstáculos para uso com o método A* para obter melhor desempenho.
III	Estudo do método Velocity Obstacles e suas implementações.

Tarefas Concluídas	
I	Implementação do método A*