

| Relatório 2 | |
|--|---------------------------|
| Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis | |
| Datas visadas | 02/03/2015 até 08/03/2015 |

Tarefas Planeadas

| | |
|-----|--|
| I | Familiarização com o ROS e estudo do mesmo. |
| II | Familiarização com o Stage. |
| III | Implementação da navegação de um robô num mapa conhecido. |
| IV | Pesquisa sobre métodos de planeamento de trajetória já implementados em ROS. |

Tarefas Concluídas

| | |
|-----|--|
| I | Estudo da cinemática de um robô holonómico. |
| II | Familiarização com o ROS. |
| III | Pesquisa sobre métodos de planeamento de trajetória já implementados em ROS. |