

<b>Relatório 4</b>	
Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis	
<b>Datas visadas</b>	16/03/2015 até 22/03/2015

<b>Tarefas Planeadas</b>
--------------------------

I	Implementação da navegação de múltiplos robôs em simulação.
II	Implementação de método de desvio de obstáculos dinâmicos.

<b>Tarefas Concluídas</b>
---------------------------

I	Implementação da navegação de múltiplos robôs em simulação.
---	---