

Relatório 1	
Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis	
Datas visadas	20/02/2015 até 01/03/2015

Tarefas Planeadas

I	Familiarização com o ROS e estudo do mesmo.
II	Escolha do simulador a usar e familiarização com o mesmo.
III	Pesquisa sobre os métodos a implementar.

Tarefas Concluídas

I	Stage escolhido como simulador a usar.
II	Revisão dos métodos a implementar.
III	Redefinição do planeamento do semestre.