

| Ata da Reunião nº 15                                                       |                                                                                                                           |               |            |
|----------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------|------------|
| Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis |                                                                                                                           |               |            |
| <b>Data:</b>                                                               | 16-06-2015                                                                                                                | <b>Local:</b> | Sala I-109 |
| <b>Participantes:</b>                                                      | <ul style="list-style-type: none"><li>• Luís Leça</li><li>• Prof. Dr. Pedro Costa</li><li>• Prof. Dr. José Lima</li></ul> |               |            |

| Tópicos discutidos |                                                               |
|--------------------|---------------------------------------------------------------|
| I                  | Comunicação do ponto da situação – comparações entre métodos. |
| II                 | Comunicação do ponto da situação – escrita do documento.      |