

Relatório 12	
Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis	
Datas visadas	11/05/2015 até 17/05/2015

Tarefas Planeadas

I	Estudo do método Velocity Obstacles e suas implementações.
II	Implementação do método Velocity Obstacles.

Tarefas Concluídas

I	Estudo de exemplos de aplicação do Velocity Obstacles.
---	--