

Ata da Reunião nº 3			
Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis			
Data:	17-03-2015	Local:	Sala I-109
Participantes:	• Luís Leça • Prof. Dr. Pedro Costa		

Tópicos discutidos

I	Comunicação do estado da situação – Implementação da navegação de um robot no simulador.
II	Esclarecimento de dúvidas sobre controlo do robot e métodos a implementar.

Conclusões

I.	Continuação da implementação da navegação do robot.
----	---