

Ata da Reunião nº 4			
Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis			
Data:	24-03-2015	Local:	Sala I-109
Participantes:	• Luís Leça • Prof. Dr. Pedro Costa • Prof. Dr. José Lima		

Tópicos discutidos

I	Comunicação do estado da situação – Implementação da navegação de múltiplos robôs no simulador.
II	Esclarecimento de dúvidas sobre método RRT.

Conclusões

I.	Início da implementação do método RRT como método global.
----	---