

Relatório 11	
Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis	
Datas visadas	04/05/2015 até 10/05/2015

Tarefas Planeadas	
I	Continuação da implementação do método A*.
II	Estudo do método Velocity Obstacles e suas implementações.
III	Implementação do método Velocity Obstacles.

Tarefas Concluídas	
I	Implementação do método A*.