

Ata da Reunião nº 2			
Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis			
Data:	03-03-2015	Local:	Sala I-108
Participantes:	<ul style="list-style-type: none">• Luís Leça• Prof. Dr. Pedro Costa• Prof. Dr. José Lima		

Tópicos discutidos

I	Comunicação do estado da situação (familiarização com o ROS).
II	Informação sobre métodos implementados em ROS.

Conclusões

I	Continuação da familiarização com o ROS e implementação de robot em Stage.
---	--