

Relatório 3	
Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis	
Datas visadas	09/03/2015 até 15/03/2015

Tarefas Planeadas

I	Implementação da navegação de um robô num mapa conhecido em simulação.
II	Implementação de um método de envio de destinos para múltiplos robôs.

Tarefas Concluídas

I	Implementação da navegação de um robô num mapa conhecido em simulação.
II	Implementação do método de planeamento de trajetórias Dijkstra.