

Relatório 13	
Implementação de Algoritmos de Planeamento de Trajectórias de Robôs Móveis	
Datas visadas	18/05/2015 até 24/05/2015

Tarefas Planeadas

I	Estudo do método Velocity Obstacles e suas implementações.
II	Implementação do método Velocity Obstacles.

Tarefas Concluídas

I	Criação de VOs de acordo com a velocidade dos obstáculos.
---	---