

AUTORIZO A REPRODUÇÃO TOTAL OU PARCIAL DESTE TRABALHO,
POR QUALQUER MEIO CONVENCIONAL OU ELETRÔNICO, PARA FINS
DE ESTUDO E PESQUISA, DESDE QUE CITADA A FONTE.

Gi Gordo, João Victor Batista
 Implementação de uma plataforma de teste de
 estratégia de controle de VANTs utilizando robô
 terrestre autônomo de alta velocidade / João Victor
 Batista Gordo; orientador Eduardo do Valle Simões. São
 Carlos, 2017.

 Monografia (Graduação em Engenharia Elétrica com
 ênfase em Eletrônica) -- Escola de Engenharia de São
 Carlos da Universidade de São Paulo, 2017.

 1. desvio de obstáculos. 2. navegação autônoma. 3.
 sistemas reativos. 4. sensores ultrassônicos. I.
 Título.