

## Especificação Tarefa 08 - Implementação do A\*

Implementação do A\* de acordo com as especificações do texto complementar.

-> Utilize o mesmo modelo de mapa (grid) descrito abaixo (mapa.txt).

-> Considere o mesmo ponto inicial e ponto objetivo (mapa\_V02.pdf).

-> Para minimizar o problema, pode-se assumir que o robô que utilizará o planejador de caminho se desloca apenas em linha reta e realiza rotações de 90 graus, ou seja, não se move nas diagonais.

>> ENTRADA: Mapa.txt; Ponto inicial; Objetivo.

>> SAÍDA: Um mapa com o desenho da trajetória; Lista das coordenadas a serem percorridas.

Apresentação (RELATÓRIO):

- Apresentar o algoritmo desenvolvido ou biblioteca utilizada;
- Explicar as estratégias utilizadas (heurísticas).
- O trabalho pode ser feito em dupla ou individual.