

### Projeto 3 Robótica - Em duplas

Nível	C	B	A
Descrição	<p>Implementar buscas gulosa (greedy) e A* a partir da busca em largura fornecida</p> <p>Criar um mapa de tamanho 12x12 com pelo menos 10 casas de obstáculos, 10 do material A (custo 3) e 10 do material B (custo 10)</p>	<p>Implementação das buscas gulosa e A* em grafo [sem visitar estados repetidos (ver algoritmo no livro Russel &amp; Norvig)]</p> <p>Criar um mapa no VREP com o robô e os materiais especificados, extrai o mapa e depois executa o robô no VREP para mostrar o resultado encontrado usando a classe VREPRobot</p> <p>Fazer um vídeo gravando a tela</p>	<p>Todos os itens da rubrica B mais a geração de uma animação/mapa mostrando a posição inicial, o objetivo, os obstáculos, os estados já visitados (nós fechados) e a fronteira de expansão (nós abertos)</p> <p>Você pode se inspirar na classe do arquivo GraficoMap.java para ter ideias de como fazer</p>
Trabalho em equipe	Todos precisam ter contribuição relevante no Github		