

Técnicas de Inteligencia Artificial para fazer robo NAO aprender a andar

TOMÁS SILVA QUEIROGA *

*Ciência da Computação - Graduação

E-mail: tomasqueiroga@gmail.com

Resumo – Este trabalho teve como objetivo mostrar .

Palavras-chave – Robótica, NAO, VREP, aprendizado por reforço, aprendizado monitorado, algoritmo genético

I. INTRODUÇÃO

Em robótica

II. TRABALHO PROPOSTO

O presente trabalho se propõe a implementar em Python

III. MÉTODOS

Para ser alcançado os resultados desejados foram executados os seguintes passos:

1)

IV. RESULTADOS E DISCUSSÃO

V. CONCLUSÕES

REFERÊNCIAS

[1] E. Colombini, *Notas de aula MC906/MO416*. Unicamp, 2016.