



**INSTITUTO FEDERAL**

Espírito Santo  
Campus Linhares

Data:
Nota:
Valor: 15 pts

Professor(a): Lucas Vago Santana

Turma: Robótica Móvel – ENG7P

Aluno(a):

### **Simulação Dinâmica da Odometria no CoppeliaSim**

Baixar o arquivo contendo modelo de simulação;

Iniciar uma simulação e notar o movimento do veículo;

Observar os dados disponíveis dos encoders;

**Modificar a simulação para implementar a odometria.**

**Implementar a estratégia de controle Goal-To-Goal, utilizando os dados de odometria .**

**Realizar a simulação e observar os efeitos que a odometria causa na precisão do controle.**