

Seminários I

Projeto:

Planejamento Global e Local de Caminhos para Robôs Terrestres utilizando Algoritmos Determinísticos e Heurísticos

Aluno: Bruno C. do Nascimento

Orientador: Marcos Henrique Fonseca Ribeiro

Sumário

- Problema
- Ferramentas Utilizadas
- O que será feito
- Cronograma
- Dúvidas e sugestões

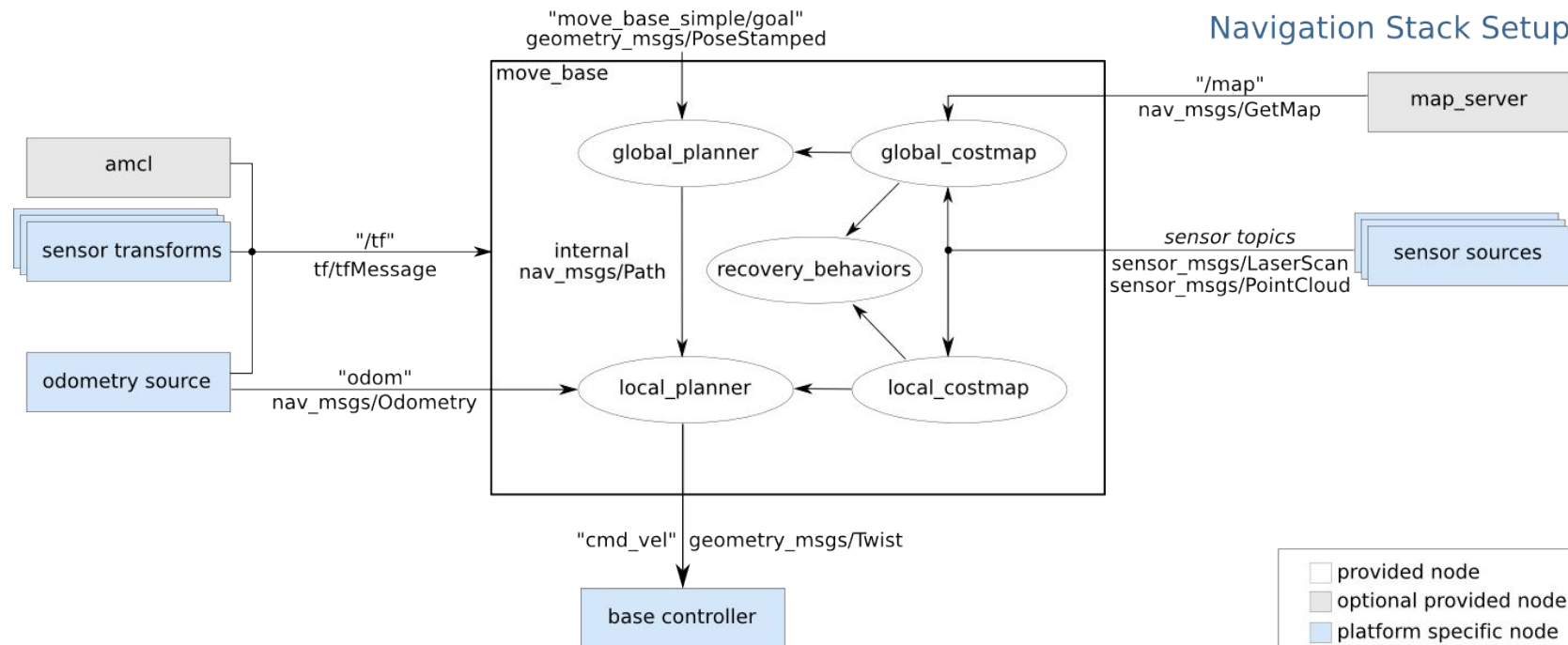
Problema

- O robô sai de uma posição inicial e segue um caminho para chegar a sua meta.
- Foco na decisão em que o robô tomará para evitar a colisão com objetos.

Ferramentas utilizadas

- **ROS:** Framework para escrever software robótico
- **Gazebo:** Simulador
- **Rviz:** Visualizador

Pilha de Navegação



[http://library.isr.ist.utl.pt/docs/ros/wiki/navigation\(2f\)Tutorials\(2f\)RobotSetup.html](http://library.isr.ist.utl.pt/docs/ros/wiki/navigation(2f)Tutorials(2f)RobotSetup.html)
acessado em 26/06/2018

O que será feito?

- Testar estratégias simples para o planejamento local.
- Implementar estratégias mais robustas.

Cronograma

Mês / Metas	1	2	3	4
Abril	x			
Maio	x	x		
Junho		x	x	
Julho			x	x

1 - Estudar referências bibliográficas

2 - Estudo do simulador e fazer os primeiros testes

3 - Relatório

4 - Primeiros resultados

Dúvidas

Contato:

Bruno Conceição do Nascimento

Email: bcnbruno17@gmail.com / b_cnbruno@hotmail.com

Github: github.com/bcnbruno/brunotcc