

A Simple Local Path Planning Algorithm for Autonomous Mobile Robots

Fábio Demo da Rosa

Universidade Federal de Santa Maria
Pós-Graduação em Ciência da Computação
Disciplina de Robótica Móvel

faberdemo@gmail.com

22 de novembro de 2023

- ① Introdução
- ② Abordagens de Planejamento de Caminho
- ③ Evolução da Modelagem de Ambiente do Robô
- ④ Correção de Erros Translacionais
- ⑤ Planejamento de Caminho (Local e Global)
- ⑥ Algoritmos Bug
- ⑦ Algoritmos PointBug
- ⑧ Conclusões

- INTERNAL (s.d.)

Abordagens de Planejamento de Caminho I

- É

Evolução da Modelagem de Ambiente do Robô I

- É

- É

Planejamento de Caminho (Local e Global) I

- É

Planejamento de Caminho (Local e Global) I

- É

Planejamento de Caminho (Local e Global) I

- É

- **Simulação e Resultados**
 - É
- **Considerações Finais**
 - É

CRUZ, Lord Flaubert Steve Ataucuri. A Simple Local Path Planning Algorithm for Autonomous Mobile Robots.

A Simple Local Path Planning Algorithm for Autonomous Mobile Robots

Fábio Demo da Rosa

Universidade Federal de Santa Maria
Pós-Graduação em Ciência da Computação
Disciplina de Robótica Móvel

faberdemo@gmail.com

22 de novembro de 2023