

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

23 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.)
- Planejamento de caminho: elemento crucial para robôs móveis.
- Objetivo: determinar rotas para passar por pontos específicos do ambiente.

Abordagens de Planejamento de Caminho I

- Encontrar caminhos adequados para um robô com geometria específica.
- Objetivo: alcançar uma posição e orientação final a partir de uma inicial.
- Tipos de ambiente: estático (sem objetos móveis) e dinâmico (com objetos móveis).
- Abordagens: planejamento local e global.

Evolução da Modelagem de Ambiente do Robô I

- É

- É

Planejamento de Caminho (Local e Global) I

- Importância de determinar a direção correta e movimentos adequados.

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

23 de novembro de 2023