

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

11 de dezembro de 2023

① Introdução

② Abordagens de Planejamento de Trajetória

- O planejamento de trajetória/rota/caminho é um elemento crucial para robôs móveis.
- É necessário determinar rotas, para passar ou chegar até pontos específicos do ambiente.
- As abordagens para planejar a trajetória são de acordo com o ambiente, o tipo de sensor, as capacidades do robô, entre outros.
 - tais abordagens estão gradualmente buscando um melhor desempenho em termos de tempo, distância, custo e complexidade (**buniyamin2011simple**).

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

11 de dezembro de 2023