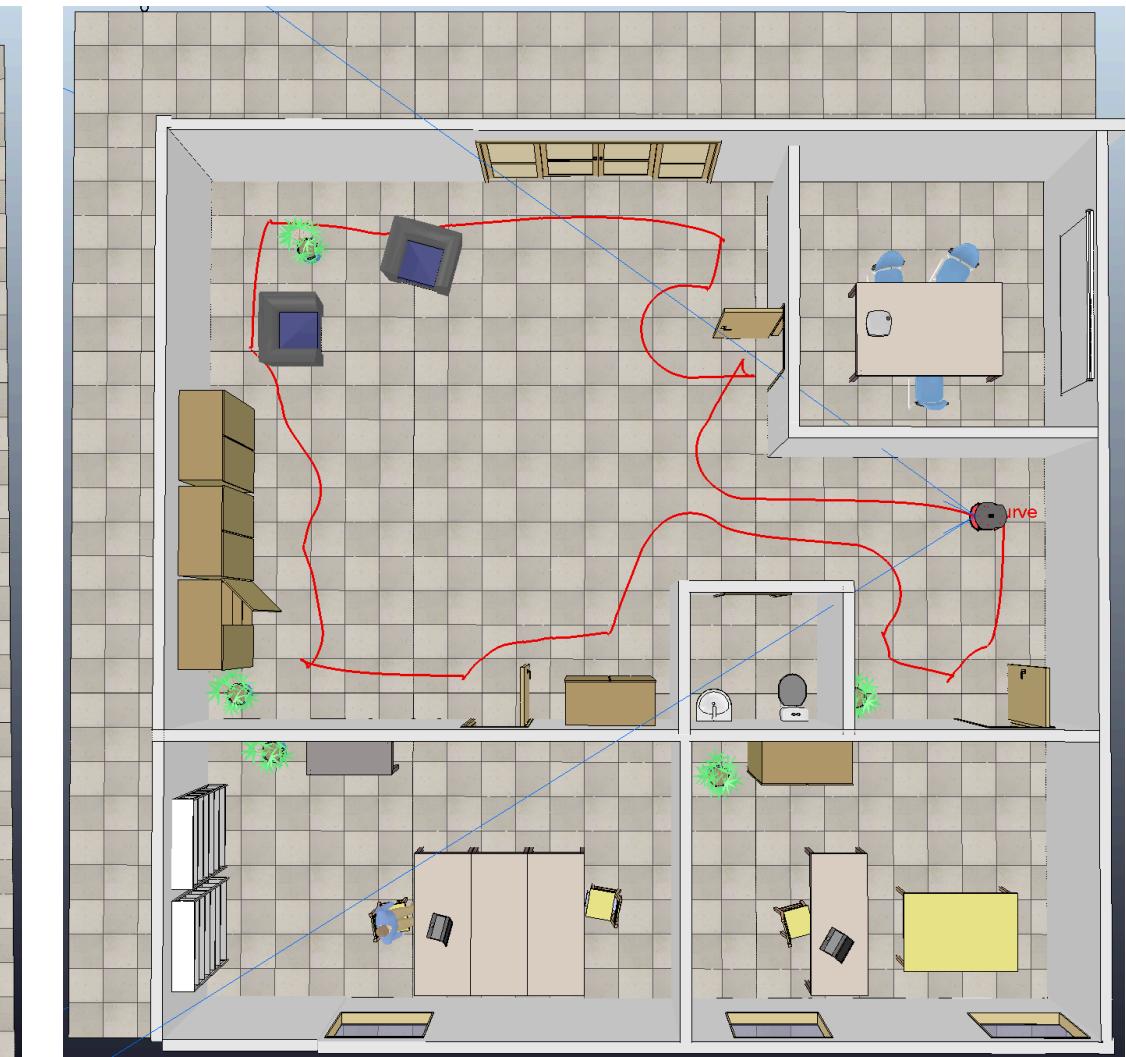
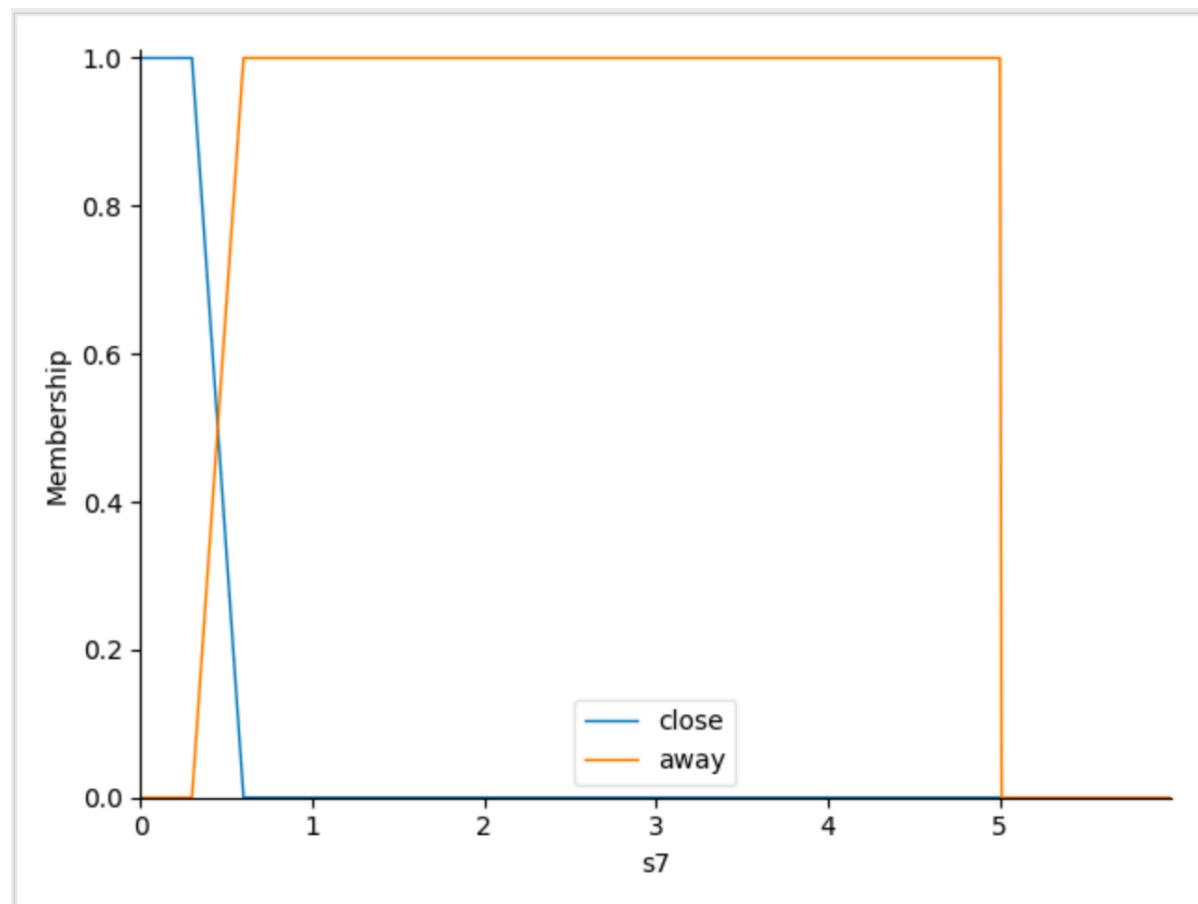


Terceiro Trabalho - MC906

Com a utilização de bibliotecas de lógica Fuzzy e o Simulador V-Rep, foi implementado um sistema fuzzy de controle para guiar um robô, usando duas abordagens: um robô seguidor de paredes (*WallFollower*) e um robô que vai até o ponto designado (*GoToGoal*)

Conjuntos Fuzzy:

GoToGoal



WallFollower

