

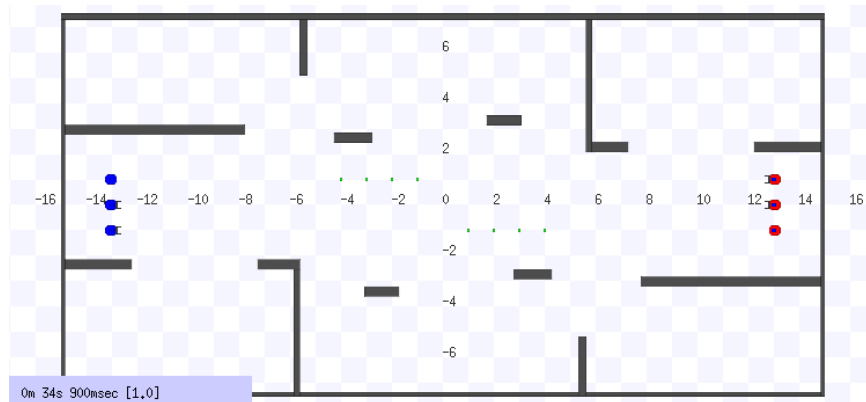
## SSC-0712 Programação de Robôs Móveis

1º Semestre 2016

Prof. Denis Fernando Wolf

### Projeto 1

- O objetivo desse projeto é o desenvolvimento de um software de controle para uma equipe de 3 robôs móveis que devem localizar, apanhar e levar para o local de origem objetos da cor verde.
- Serão realizadas disputas entre os grupos. O grupo que conseguir levar a maioria dos objetos para o local de origem vence a disputa.
- Cada equipe será formada por 2 robôs com gripper e câmera e um robô com câmera.
- A velocidade longitudinal máxima dos robôs com gripper é 1.2m/s, e dos robôs sem gripper 2.0m/s.
- O cenário utilizado será o mapa-proj, disponível no sistema Tidia.



- O projeto deve ser desenvolvido em grupos de no máximo 3 alunos.
- A avaliação será individual, baseada no código do controle e na explicação dos detalhes do mesmo.
- A disputa entre os grupos será realizada no dia **25/4**, quando devem ser enviados o código de controle e um relatório de até 2 páginas,