**Instituto Tecnológico de Aeronáutica - ITA**

**Inteligência Artificial para Robótica Móvel - CT-213**

**Aluno:**

**Relatório do Laboratório 2 - Busca Informada**

1. **Breve Explicação em Alto Nível da Implementação**
   1. **Algoritmo Dijkstra**

Sugestão: cerca de meia página.

* 1. **Algoritmo *Greedy Search***

Sugestão: cerca de meia página.

* 1. **Algoritmo A\***

Sugestão: cerca de meia página.

1. **Figuras Comprovando Funcionamento do Código**
   1. **Algoritmo Dijkstra**

Basta colocar as figuras.

* 1. **Algoritmo *Greedy Search***

Basta colocar as figuras.

* 1. **Algoritmo A\***

Basta colocar as figuras.

1. **Comparação entre os Algoritmos**

Basta preencher a tabela.

Tabela 1 com a comparação do tempo computacional, em segundos, e do custo do caminho entre os algoritmos usando um Monte Carlo com 100 iterações.

| **Algoritmo** | **Tempo computacional (s)** | | **Custo do caminho** | |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Média** | **Desvio padrão** | **Média** | **Desvio padrão** |
| Dijkstra |  |  |  |  |
| *Greedy Search* |  |  |  |  |
| A\* |  |  |  |  |

**Tabela 1:** tabela de comparação entre os algoritmos de planejamento de caminho.