

UNIVERSIDADE FEDERAL DO RIO GRANDE DO SUL
ESCOLA DE ENGENHARIA
ENG. DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO
TRABALHO DE CONCLUSÃO DE CURSO II

Formulário de Aprovação para Apresentação

Aluno(a): **Henrique Scharlau Coelho**

Cartão: **243627**

Título do Trabalho: *Mapeamento de ambiente para navegação de um robô móvel*

Orientador: **Prof. Dr. Walter Fetter Lages**

Parecer do Orientador¹

Aprovo a versão final do trabalho submetido pelo(a) aluno(a) e considero o(a) mesmo(a) apto(a) para apresentação.

Porto Alegre, de de 20 .

Assinatura do Orientador

Porto Alegre, de de 20 .

Assinatura do(a) Aluno(a)

¹Preenchimento Obrigatório