

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

**Formulário de Aprovação da Banca Examinadora**

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**

Banca Examinadora

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

e-mail: **fetter@ece.ufrgs.br** ramal: **4287** De Acordo: \_\_\_\_\_

Avaliadora: **Prof. Dr. Rafael Antônio Comparsi Laranja**

e-mail: **rafael.laranja@ufrgs.br** ramal: **3749** De Acordo: \_\_\_\_\_

Avaliador: **Prof. Dr. Eduardo André Perondi**

e-mail: **perondi@mecanica.ufrgs.br** ramal: De Acordo: \_\_\_\_\_

Suplente: **Profa. Dra. Mariana Luderitz Kolberg**

e-mail: **mariana.kolberg@inf.ufrgs.br** ramal: De Acordo: \_\_\_\_\_

Aprovo a nominata da Banca Examinadora acima relacionada.

Porto Alegre, de de 20 .

Assinatura do Orientador