

**Catálogo na Fonte**  
**Universidade Federal de Alagoas**  
**Biblioteca Central**  
**Divisão de Tratamento Técnico**

Bibliotecário: Marcelino de Carvalho Freitas Neto – CRB-4 - 1767

O48r

Oliveira, Hugo Tallys Martins.

Resolução de redundância aplicada a um manipulador robótico com cinco graus de liberdade / Hugo Tallys Martins Oliveira. – 2024.  
37 f. : il.

Orientador: Glauber Rodrigues Leite.

Monografia (Trabalho de conclusão de curso em Engenharia de Computação) - Universidade Federal de Alagoas, Instituto de Computação. Maceió, 2024.

Bibliografia: f. 36-37.

1. Manipuladores robóticos. 2. Cinemática inversa diferencial. 3. Resolução de redundância. 4. Simulação de robótica. 5. *Resolved rate motion control*. I. Título.

CDU: 004.056.4