

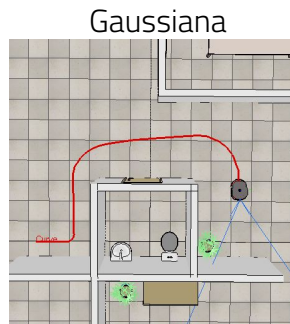
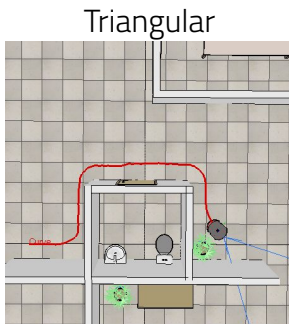
# Sistema fuzzy aplicado a comportamento do Pioneer P3DX

## Problema:

Implementar “go to goal” e “wall follow” para o robô Pioneer P3DX.

## Seguir parede:

Comparação das funções de pertencimento mostra um comportamento da triangular mais desejado do que da gaussiana no que tange a diferença entre as distâncias.



## Andar até o objetivo:

A comparação entre os métodos de defuzzificação mostra uma escolha de velocidades diferentes, mas não há uma solução mais adequada, já que cada uma se mostrou melhor dependendo do cenário

