

TRABALHO PRÁTICO 03 – CONTROLE DE ARMAZÉM

Desenvolva um robô reativo, de acordo com a arquitetura Subsumption.

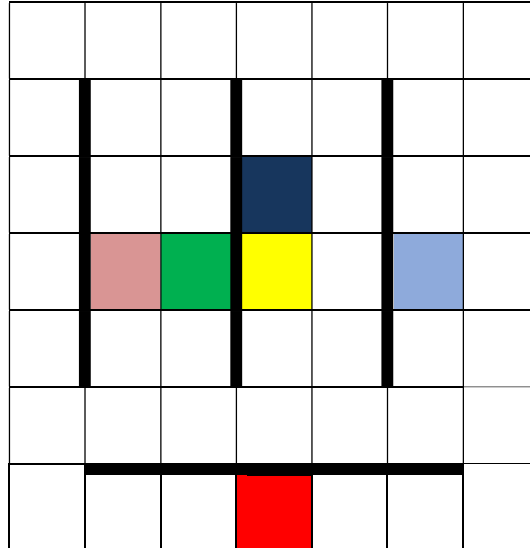


Figura 1: Depósito

REQUISITOS

- mapear o ambiente utilizando grafo
- utilizar o algoritmo de dijkstra / busca em largura para determinar o menor caminho entre a coleta de todos os produtos informados no início da execução

ENTREGA

Postar os seguintes arquivos no AVA:

- foto do robô
- código fonte (zipado)

Postar os seguintes arquivos no Dropbox/Youtube/Onedrive:

- vídeo

Data limite: até dia **23/05/2018**.