

Heurística Estática para Times Cooperativos de Robôs

Victor Bramigk
Jan Segre
Paulo F. F. Rosa (Orientador)

Instituto Militar de Engenharia

8 de Outubro de 2013



Roteiro

1 Introdução



Objetivos

Estudar o problema da movimentação 3D de manipuladores robóticos;

Deduzir os modelos matemáticos da cinemática e dinâmica de seu movimento;

Modelar e simular os aspectos do seu controle e;

Construir um manipulador com 6DOF.

