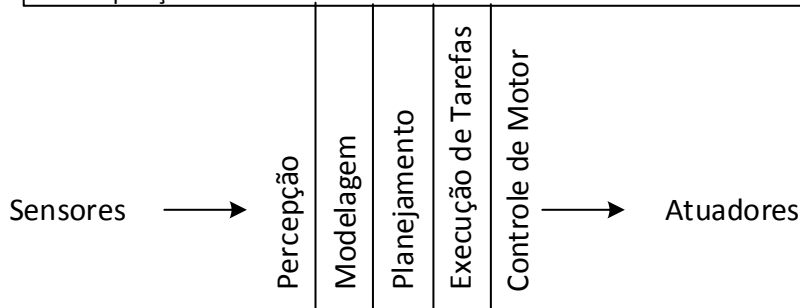


Decomposição tradicional do sistema de controle de um robô móvel em módulos funcionais



Decomposição do sistema de controle de um robô móvel baseado em tarefas e comportamentos

