

|  |  |   |
|--|--|---|
| <br>Universidade do Porto<br>Faculdade de Engenharia<br><b>FEUP</b> | <b>Faculdade de Engenharia da Universidade do Porto</b><br><b>Licenciatura em Engenharia Informática e Computação</b><br><b>Mestrado em Inteligência Artificial e Sistemas Inteligentes</b><br><b>Robótica 2004/2005</b> | <b>2004/2005</b><br><b>LEIC</b><br><b>MIASI</b><br><b>2º Sem.</b> |
| <i>Docentes: Luís Paulo Reis e Eugénio Oliveira</i>  |  |   |
| <b>MINI-PROJECTO 3 DA DISCIPLINA DE ROBÓTICA/ROBÓTICA INTELIGENTE</b>  |  |   |

### MINI-PROJECTO 3 DA DISCIPLINA DE ROBÓTICA/ROBÓTICA INTELIGENTE

#### Tema

Módulo de Percepção/Ação para um Robô AIBO ERS7

#### Descrição Geral

Deve ser construído um módulo simples de locomoção, evitando obstáculos para um robô AIBO ERS7. O módulo deve ser capaz de implementar um esquema de locomoção simples (utilizando as quatro patas do robô) e utilizar os sensores de proximidade do robô para detectar obstáculos, evitando colidir com estes. Esclarecimentos adicionais podem ser obtidos junto dos docentes da disciplina.