

# Sistema de Controlo e Gestão de Missões de um veículo Autónomo

Aluno: Eduardo José Cruz Silva nº980123

Projecto de Fim de Curso  
Lic. Eng. Electrotécnica -  
Electrónica e Computadores

Orientação:  
Eng.º José Miguel Almeida  
Eng.º Alfredo Martins  
Eng.º Eduardo Silva

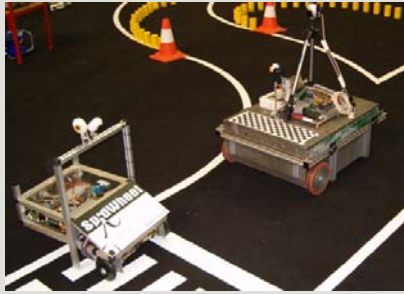


## SUMÁRIO

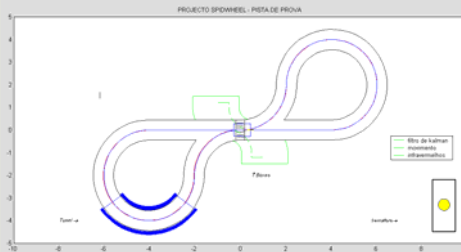
Este trabalho incide essencialmente no desenvolvimento de um gestor de missões para um sistema de controlo. Esta plataforma móvel opera em ambientes semi-estruturados. O trabalho desenvolvido teve como referência uma plataforma já existente. Foi desenvolvido uma nova plataforma móvel. Ambas as plataformas participaram no ROBOTICA 2004.

## Projecto "Spidwheel"

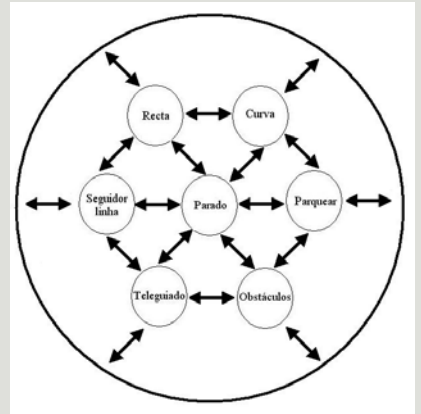
Participação no Festival Nacional de Robotica 2004



Percurso realizado pelo robot respeitando uma sequência de missões pré definida e sinais luminosos



Rede hierárquica de manobras para um veículo autónomo terrestre



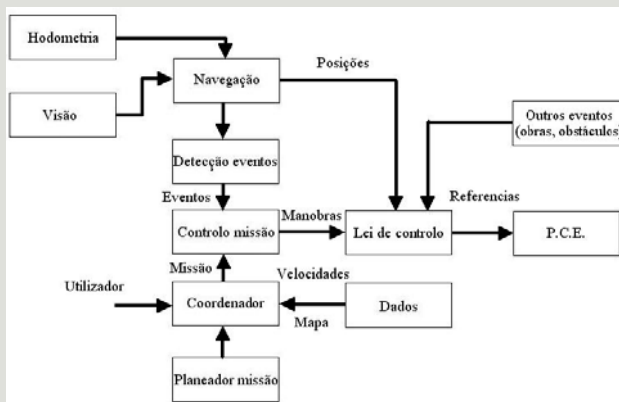
"Spidwheel" desenhado em Solid Works



## ABSTRACT

This work happens essentially in the development of a manager of missions for a control system. This mobile platform operates in semi-structured environments. The developed work had as reference an existing platform already. A new mobile platform was developed. Both platforms had participated in ROBOTICS 2004.

Arquitetura funcional do sistema



Seguimento de um dado percurso

