

Conteúdo dos vídeos

	Método de Campos de Potencial Clássico	Abordagem Baseada em Atractores de Sistemas Dinâmicos Não-lineares
Cenário 1: Alvo atrás de um obstáculo de grandes dimensões	CPF1	DYN1
Cenário 2: Alvo atrás de 2 obstáculos cuja distância não permite a passagem do robô	CPF2	DYN2
Cenário 3: Alvo atrás de 2 obstáculos cuja distância permite a passagem do robô	CPF3	DYN3
Cenário 4: Passagem do robô num corredor estreito	CPF4	DYN4
Cenário 5: Obstáculo em forma de U	CPF5	DYN5