Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia da Paraíba
IFPB - Campus Cajazeiras
Diretoria de Ensino – Unidade da Indústria
Coordenação do Curso Superior de Bacharelado em Engenharia de Controle e Automação

DEFESA DE TCC

Título do Trabalho: PLANEJAMENTO DE TRAJETÓRIA PARA ROBÔS MÓVEIS CONSIDERANDO RESTRIÇÕES SOCIAIS

Aluno: Raphaell Maciel de Sousa (202012240029)	**Data:** 07/12/2022 **Hora:** 10h00min
Orientador: Prof. Dr. Fábio Araújo de Lima **Banca:** Prof. M. Sc. Leandro Honorato de Souza Silva - Avaliador Interno (IFPB) Prof. Dr. Leandro Luttiane da Silva Linhares - Avaliador Interno (IFPB) Prof. Dr. José Diaz Amado - Avaliador Externo (IFBA) M. Sc. Engenharia da Computação, Cristian Camilo Millán Arias - Avaliador Externo (UPE)	**Local:** Ambiente Virtual. Google Meet (meet.google.com/uyo-niuy-egn)

Resumo do Trabalho (informado pelos autores): Os Robôs estão cada vez mais presentes na sociedade, compartilhando espaços e tarefas que eram exclusivas de seres humanos. Nesta direção, este trabalho tem como objetivo realizar o estudo do planejamento de trajetória de robôs móveis, incluindo restrições sociais. Para tanto, será apresentado um método para classificação de grupos de pessoas por meio da triangulação poligonal, em que cada pessoa é considerada um vértice de um triângulo. Em seguida, serão apresentadas regras, baseadas em critérios de proxêmica e orientação das pessoas, para eliminar algumas arestas, de modo que as conexões resultantes sejam parte dos grupos classificados. Resultados de simulação são apresentados para validar a estratégia proposta, além disso, alguns experimentos relacionados com visão computacional e mapeamento de ambientes foram realizados em uma plataforma experimental desenvolvida. Por fim, propostas de trabalhos futuros são apresentadas como direcionamento desta pesquisa.
.

Contamos com sua presença.