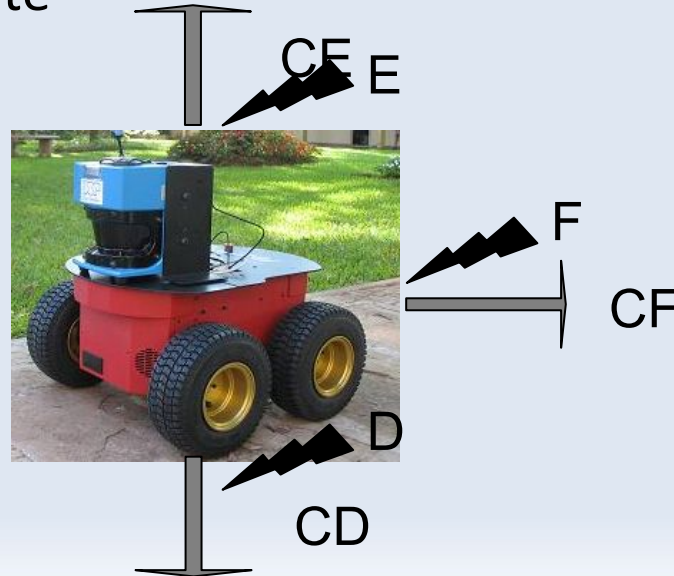


Projeto de Navegação do Robô Móvel

O sistema de controle de um robô móvel é composto por 3 Sensores (D, E, F), Direita, Esquerda e Frente, respectivamente. E um sistema de deslocamento com 3 Comandos (CD, CE, CF), Direita, Esquerda e Frente, respectivamente



Projeto de Navegação do Robô Móvel

- O Robô recebe um Comando para se mover para Frente apenas quando o Sensor da Frente não detectar nenhum obstáculo
- O Robô deve virar à Esquerda apenas quando o Sensor da Direita detectar um obstáculo e o Sensor da Esquerda não detectar obstáculo
- O Robô deve virar para Direita quando
 - existir obstáculo na Esquerda e não à Direita
 - obstáculo apenas na Frente
 - obstáculo na Frente, Direita e Esquerda