



## Trabalho 2

Data da entrega: 19/6

1) Implementar o algoritmo Graph SLAM em um cenário unidimensional com as seguintes funções:

- Inicializar a posição do robô
- Mover o robô
- Visualizar um landmark
- Calcular o trajeto percorrido pelo robô e a posição dos landmarks visualizados e a matriz de covariância

2) Modificar o programa anterior para cenários bidimensionais (com coordenadas  $x$  e  $y$  do robô e do landmark). As coordenadas  $x$  e  $y$  podem ser representadas na mesma matriz/vetor, ou em matrizes e vetores distintos.

**Importante:** Enviar instruções de execução, código fonte e figuras da tela com exemplos de execução e resultados obtidos.