



UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO
Instituto de Ciências Matemáticas e de Computação

Departamento de Sistemas de Computação - SSC

SSC5880 - Algoritmos de Estimação para Robótica Móvel
Prof. Denis Fernando Wolf

Trabalho 3

Data da entrega: 3/7

1) Implementar o algoritmo Value Iteration para o planejamento de rotas a partir de uma matriz com recompensas definidas (positivas e negativas) e áreas bloqueadas, conforme o exemplo apresentado em aula (Processo de Decisão de Markov).