Título do Projeto: BiRhex Data: 12/06/2020

	IDENTIFICAÇÃO DA TURMA					
Unidade:	SENAI CIMATEC					
Curso:	Engenharia de Computação, Engenharia de Controle e Automação, Engenharia Elétrica					
Turma:						
Coord. Curso:	Sergio Pitombo, Taniel Franklin, Caroline Pain					
Docente:	João Lucas da Hora					
Orientador:	Marco Reis					

IDENTIFICAÇÃO DA EQUIPE				
Aluno 1:	Amã Vickto Sacramento Fair			
Aluno 2:	Etevaldo Andrade Cardoso Neto			
Aluno 3:	Paulo Dultra			
Aluno 4:	Uelinton Vitor Conceição da Silva			

IDENTIFICAÇÃO DA EMPRESA						
Razão Social:	SERVIÇO NACIONAL DE APRENDIZAGEM INDUSTRIAL - SENAI/DR-BA					
Nome Fantasia:	Brazilian Institute of Robotics - BIR					
Representante:	Leonardo Nardy					

ID 1	TAREFA Conceitual - Entendimento	RECURSOS	DURAÇÃO (h) 50	1NICIO 22/01	FIM 27/04	PREDECESSORA
	Obter Requisitos do Cliente	Etevaldo	2	22/01	28/01	
1.2	Criar QFD	Etevaldo, Computador	8	29/01	31/01	1.1
	Escrever Bases do design.	Equipe, Computador	16	01/02	08/02	1.2
2	Estudar o Estado da Arte. Conceitual - Idealização	Etevaldo, Computador	24 8	12/04 10/02	27/04 21/02	1.2
	Fazer esboço dos conceitos iniciais.	Etevaldo, Computador	8	10/02	21/02	1.3
3	Conceitual - Seleção		40	15/02	08/03	
3.1 3.1.1	Escopo Construir a estrutura EAP	Etevaldo, Computador	24 12	22/02 22/02	08/03 08/03	2.1
3.1.2	Fazer a Arquitetura Geral	Paulo, Computador	12	22/02	08/03	2.1
3.2	Lista de Componentes Preliminar		16	15/02	22/02	
3.2.1	Listar componentes mecânicos	Etevaldo, Computador	4	15/02	22/02	
3.2.2 3.2.3	Listar componentes eletrônicos Listar pacotes ROS e para Simulação	Amã, Computador Paulo, Computador	8	15/02 15/02	22/02 22/02	
4	Detalhamento - Definição		180	09/02	07/03	
4.1	Funcionalidades		108	09/02	07/03	
4.1.1 4.1.1.1	Descrever Funcionalidades Descrever Locomoção	Vitor, Computador	108 18	09/02 09/02	07/03 07/03	
4.1.1.2	Descrever Localização	Vitor, Computador	18	09/02	07/03	
4.1.1.3	Descrever Navegação	Vitor, Computador	18	09/02	07/03	
4.1.1.4 4.1.1.4.1	Percepção Descrever Análise do Ambiente	Vitor, Computador	54 18	09/02 09/02	07/03 07/03	
	Descrever Detecção de Pontos Quentes	Vitor, Computador	18	09/02	07/03	
4.1.1.4.3		Vitor, Computador	18	09/02	07/03	
4.2.1	Criação de Modelos Preliminares Criar Modelo Físico Preliminar	Etevaldo, Computador	72 24	23/02 23/02	05/03 29/02	3.2.1
4.2.2		Amã, Computador	24	23/02	29/02	3.2.2
4.2.3		Vitor, Computador	24	23/02	05/03	3.2.3
5.1	Detalhamento - Planejamento Elétrica		72 34	01/03 01/03	17/03 17/03	
5.1.1	Criar Esquemático Elétrico e Eletrônico	Amã, Computador	30	01/03	17/03	4.2.2
5.1.2	Fazer Lista de Componentes Eletronicos Aprimorada	Amã, Computador	4	01/03	17/03	4.2.2
5.2 5.2.1	Mecânica Definir parâmetros mecanicos	Etevaldo, Computador	38 8	01/03 01/03	17/03 17/03	4.2.1
5.2.2	Construir CAD	Etevaldo, Computador	30	01/03	08/03	4.2.1
6	Simulação		124	02/03	27/09	
6.1 6.1.1	Desenvolver Xacros Adicionar chassi	Paulo, Computador	40 8	02/03 02/03	28/03 16/03	
6.1.2	Adicionar "pernas"	Paulo, Computador	8	17/03	27/03	6.1.1
6.1.3	Adicionar transmissão	Paulo, Computador	4	28/03	28/03	6.1.2
6.1.4 6.1.5	Adicionar as "meshes" do robô ao arquivo Adicionar sensores	Paulo, Computador	4 16	28/03 17/03	28/03 27/03	5.2.2, 6.1.2
6.1.5.1	Adicionar IMU	Paulo, Computador	4	17/03	27/03	6.1.1
6.1.5.2	Adicionar Câmeras	Paulo, Computador	4	17/03	27/03	6.1.1
6.1.5.3 6.1.5.4	Adicionar GPS Adicionar LIDAR	Paulo, Computador Paulo, Computador	4	17/03 17/03	27/03 27/03	6.1.1 6.1.1
6.2	Desenvolver os Controladores [Motores de Simulação]	Etevaldo, Computador	8	29/03	11/04	6.1.3
6.3	Finalização da Simulação		8	13/09	27/09	6.10.3, 6.7.2,
6.3.1	Testar em Todos os Ambientes	Paulo, Computador	8	13/09	26/09	6.8.2, 6.9.2
	Conectar JoyStick ao robô no Gazebo	Paulo, Computador	4	07/05	07/05	6.2, 9.4
6.5 6.5.1	Localização Criar ambiente para Testes de Localização	Paulo, Computador	8	07/05 07/05	29/05 11/05	9.4
6.6	Rodar simulação com controle por JoyStick	Paulo, Computador	4	03/06	03/06	6.4, 7.4.1.2, 7.4.3.1
6.7	Navegação	Date Constitution	12	06/06	01/07	
6.7.1 6.7.2	Criar ambiente para Testes de Navegação Rodar simulação com robô navegando e locomovendo.	Paulo, Computador Paulo, Computador	8	06/06 01/07	12/06 01/07	6.6 6.7.1, 7.4.4.2
6.8	Terrenos Acidentados		12	06/06	21/06	,
6.8.1		Paulo, Computador	8	06/06	12/06	6.6
6.8.2 6.9	Testar Robô em Ambiente Acidentado Escada	Paulo, Computador	4 12	13/06 06/06	21/06 12/09	6.8.1
6.9.1	Criar Ambiente para Teste de Escada	Paulo, Computador	8	06/06	12/06	6.6
		Paulo, Computador	4	05/09	12/09	6.9.1, 7.4.1.3
6.10 6.10.1	Percepção Criar Ambiente para Teste de Percepção	Paulo, Computador	16 8	01/08 01/08	24/08 07/08	
6.10.2	Testar reconhecimento de pessoas	Paulo, Computador	4	08/08	15/08	6.10.1, 7.4.5.2.2
6.10.3 7	Testar Identificação de Terreno	Paulo, Computador	4	17/08	24/08	6.10.2, 7.4.5.1.1
7.1	Integração Aquisição		555 8	01/05 01/05	08/09 16/06	
	Adquirir Componentes	Amã, Computador	8	01/05	15/06	5.1.1, 5.1.2
7.2 7.2.1	Fabricação de Peças Usinar Alumínio	Etevaldo	40 8	01/06	01/07	
		Etevaldo			20/00	F24 F22
7.2.3	Usinar Nylon	Etevaldo	8	01/06 01/06	30/06 30/06	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2
	Fabricar Peças 3D	Etevaldo Amã, Impressora 3D	8 24	01/06 01/06	30/06 15/06	
7.3	Fabricar Peças 3D Montagem		8 24 27	01/06 01/06 01/07	30/06 15/06 13/07	5.2.1, 5.2.2
7.3.1 7.3.1.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica		8 24	01/06 01/06	30/06 15/06	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores	Amã, Impressora 3D Amã, Conversores de Tensão, Baterias Amã, Laboratorio de Robótica	8 24 27 10 4 4	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3
7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Amā, Laboratorio de Robótica	8 24 27 10 4 4	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 12/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1
7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores	Amã, Impressora 3D Amã, Conversores de Tensão, Baterias Amã, Laboratorio de Robótica	8 24 27 10 4 4	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores	Amã, Impressora 3D Amã, Conversores de Tensão, Baterias Amã, Laboratorio de Robótica Amã, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão,	8 24 27 10 4 4 2	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 12/07 04/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3
7.3.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores	Amã, Impressora 3D Amã, Conversores de Tensão, Baterias Amã, Laboratorio de Robótica Amã, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica	8 24 27 10 4 4 2 2 2 4	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 12/07 04/07 08/07 07/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar EDS Prender as Patas	Amã, Impressora 3D Amã, Conversores de Tensão, Baterias Amã, Laboratorio de Robótica Amã, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica	8 24 27 10 4 4 2 2 2 4 4 2	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 04/07 09/07	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 12/07 04/07 08/07 07/07 06/07 10/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô	Amã, Conversores de Tensão, Baterias Amã, Laboratorio de Robótica Amã, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Omotores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Amã, LEDS, Laboratorio de Robótica	8 24 27 10 4 4 2 2 4 4 2 1	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 04/07 09/07 13/07	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 12/07 04/07 08/07 07/07 06/07 10/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar EDS Prender as Patas	Amã, Impressora 3D Amã, Conversores de Tensão, Baterias Amã, Laboratorio de Robótica Amã, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica	8 24 27 10 4 4 2 2 2 4 4 2	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 04/07 09/07	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 12/07 04/07 08/07 07/07 06/07 10/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Fisicos]	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Cambrolinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores	8 24 27 10 4 4 2 2 2 4 4 2 1 1 4 372 96 24	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 04/07 09/07 13/07 13/05 18/07	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 12/07 04/07 04/07 06/07 10/07 13/07 04/09 31/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2
7.3.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1 7.4.1.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Fisicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Amã, LEDS, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores Paulo, Etevaldo, Motores Paulo, Etevaldo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 2 4 4 4 4 372 96 24 24 24	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 05/07 05/07 04/07 13/05 13/05 13/05 13/05	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 12/07 04/07 08/07 07/07 06/07 10/07 13/07 04/09 04/09 31/07 27/05	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Fisicos]	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Cambrolinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores	8 24 27 10 4 4 2 2 2 4 4 2 1 1 4 372 96 24	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 04/07 09/07 13/07 13/05 18/07	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 12/07 04/07 04/07 06/07 10/07 13/07 04/09 31/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.1.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1 7.4.1.1 7.4.1.2 7.4.2.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Fisico] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Escada Localização Aquisição de Dados	Amã, Impressora 3D Amã, Conversores de Tensão, Baterias Amã, Laboratorio de Robótica Amã, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Amã, LEDS, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Computador Paulo, Etevaldo, Computador Paulo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 2 4 4 4 4 372 2 4 4 8 40 28	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 06/07 05/07 05/07 04/07 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 12/07 04/07 08/07 07/07 06/07 10/07 13/07 04/09 04/09 04/09 27/05 04/09 28/05	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1 7.4.1.2 7.4.1.3 7.4.2 7.4.2.1.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar EDS Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Fisicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Escada Localização Aquisição de Dados Adquirir Dados de Localização do IMU	Amã, Impressora 3D Amã, Conversores de Tensão, Baterias Amã, Laboratorio de Robótica Amã, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Omera Stereo, Gamera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Demara Stereo, Gamera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores Etevaldo, Motores Paulo, Etevaldo, Computador Paulo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 4 4 4 2 2 4 4 4 4 2 2 4 4 4 4	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 04/07 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 04/07 06/07 10/07 10/07 10/07 10/07 10/07 13/07 04/09 04/09 31/07 27/05 04/09 28/05 20/05	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.1.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1 7.4.1.1 7.4.1.2 7.4.2.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Fisicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Escada Localização Aquisição de Dados Adquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização da Câmera	Amã, Impressora 3D Amã, Conversores de Tensão, Baterias Amã, Laboratorio de Robótica Amã, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Amã, LEDS, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Computador Paulo, Etevaldo, Computador Paulo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 2 4 4 4 4 372 26 24 48 40 28	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 06/07 05/07 05/07 04/07 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05	30/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 12/07 04/07 08/07 07/07 06/07 10/07 13/07 04/09 04/09 04/09 27/05 04/09 28/05	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6
7.3.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4.1 7.4.1.1 7.4.1.2 7.4.2 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.1.2	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Físicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Escada Localização Aquisição de Dados Adquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do LIDAR Adquirir Dados de Localização do Câmera Adquirir Dados de Localização do GPS	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Omotorio, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Computador Etevaldo, Camera Serreo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Potas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 04/07 09/07 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05	30/06 15/06 15/07 13/07 12/07 03/07 04/07 04/07 08/07 06/07 13/07 06/07 13/07 13/07 04/09 31/07 27/05 04/09 28/05 20/05 20/05	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6
7.3.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4.1 7.4.1.1 7.4.1.2 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.1.3	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Fisicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Escada Localização Aquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do LUDAR Adquirir Dados de Localização do LUDAR Adquirir Dados de Localização do GPS Utilizar Pacote Para Fusão Sensorial	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Amã, LEDS, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 2 4 4 372 96 24 48 40 28 4 4 4 8 8 12 12	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 05/07 05/07 05/07 13/05 13	30/06 15/06 15/07 12/07 03/07 12/07 04/07 12/07 04/07 08/07 06/07 10/07 04/09 04/09 31/07 27/05 04/09 28/05 20/05 20/05 20/05 20/05	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6
7.3.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4.1 7.4.1.1 7.4.1.2 7.4.2 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.1.2	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Físicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Escada Localização Aquisição de Dados Adquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do LIDAR Adquirir Dados de Localização do Câmera Adquirir Dados de Localização do GPS	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Omotorio, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Computador Etevaldo, Camera Serreo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Potas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 04/07 09/07 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05 13/05	30/06 15/06 15/07 13/07 12/07 03/07 04/07 04/07 08/07 06/07 13/07 06/07 13/07 13/07 04/09 31/07 27/05 04/09 28/05 20/05 20/05	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.1.1 7.3.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6
7.3.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1 7.4.1.2 7.4.1.3 7.4.2.1 7.4.3 7.4.3.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Fisicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Escada Localização Aquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do LIDAR Adquirir Dados de Localização do Gensera Adquirir Dados de Localização do GPS Utilizar Pacote Para Fusão Sensorial Interface HM Fazer movimento utilizando JoyStick Desenvolver Interface de Monitoramento	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Amã, LEDS, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Paulo, Computador Etevaldo, Computador Etevaldo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 4 4 4 372 96 24 48 40 28 4 4 4 4 8 112 20 8 8 8 8	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 05/07 05/07 13/05	30/06 15/06 15/07 12/07 03/07 04/07 04/07 08/07 06/07 10/07 13/07 04/09	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.12 7.3.1.2 7.3.1.3, 7.3.2 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6 7.3.7
7.3.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.1.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1.1 7.4.1.1 7.4.2.1 7.4.3.1 7.4.	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar EBS Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Fisicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Aquisirão de Dados Adquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do GPS Utilizar Pacote Para Fusão Sensorial Interface HM Fazer movimento utilizando JoyStick Desenvolver Interface de Monitoramento Configurar LEDs Indicativos	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Omotorio, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Comera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Paulo, Etevaldo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Etevaldo, Computador Paulo, Computador Etevaldo, Computador Etevaldo, Computador Paulo, Computador Etevaldo, Computador Etevaldo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 4 4 4 2 2 4 4 4 8 40 28 4 4 8 12 12 12 0 8 8 8 4 4	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 05/07 13/05	30/06 15/06 15/07 12/07 03/07 04/07 04/07 04/07 08/07 06/07 10/07 10/07 10/07 10/07 20/09 31/07 27/05 20/05	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6 7.3.7
7.3.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.1.3 7.3.1.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1.1 7.4.1.1 7.4.1.2 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.3 7.4.3.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Fisicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Escada Localização de Dados Aquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do Gamera Adquirir Dados de Localização do GPS Utilizar Pacote Para Fusão Sensorial Interface HM Fazer movimento utilizando JoyStick Desenvolver Interface de Monitoramento Configurar LEDs Indicativos Navegação Definir Estrategia de Navegação	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Amã, LEDS, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Paulo, Computador Etevaldo, Computador Etevaldo, Computador	8 24 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 2 8 2 8	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 04/07 13/05	30/06 15/06 15/07 12/07 03/07 04/07 04/07 08/07 06/07 10/07 10/07 10/07 13/07 04/09 21/05 20/05 20/05 20/05 20/05 21/07 21/07 21/07 30/06 31/07	7.11, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.3.1.2 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6 7.3.7 7.3.7 7.3.7
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1 7.4.1.1 7.4.1.2 7.4.2.1 7.4.3.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Físicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Escada Localização Aquisição de Dados Adquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do GPS Utilizar Pacote Para Fusão Sensorial Interface HM Fazer movimento utilizando JoyStick Desenvolver Interface de Monitoramento Configurar LEDs Indicativos Navegação Implementar Pacotes de Navegação Implementar Pacotes de Navegação	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Camera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Paulo, Etevaldo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Etevaldo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Etevaldo, Computador Etevaldo, Computador Etevaldo, Computador Etevaldo, Computador Paulo, Computador Etevaldo, Computador Etevaldo, Computador Etevaldo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 4 4 4 4 4 8 8 4 4 4 8 8 36 5 7 10 0 4 4 4 8 2 4 4 4 4 8 8 36 5 7 10 0 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 04/07 05/07 13/05	30/06 15/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 04/07 08/07 06/07 10/07 10/07 13/07 04/09 31/07 22/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 31/07 29/05 31/07 30/06 31/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6 7.3.7
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1 7.4.1.1 7.4.2.1 7.4.3 7.4.3 7.4.3 7.4.3 7.4.3 7.4.4.1 7.4.4.2 7.4.4.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Fisicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Escada Localização Aquisição de Dados Adquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do LDAR Adquirir Dados de Localização do GPS Utilizar Pacote Para Fusão Sensorial Interface HM Fazer movimento utilizando JoyStick Desenvolver Interface de Monitoramento Configurar LEDs Indicativos Navegação Implementar Pacotes de Navegação Implementar Pacotes de Navegação Percepção	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Omotroinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Paulo, Etevaldo, Computador Paulo, Computador Etevaldo, Paulo, Computador Etevaldo, Paulo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 8 8 8 36 64 64 4 4 2 8 37 2 8 8 4 4 8 8 36 66 4 6 6 4 4 6 7 10 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 05/07 05/07 05/07 05/07 13/05	30/06 15/06 15/07 12/07 03/07 12/07 04/07 04/07 08/07 08/07 10/07 13/07 13/07 04/09 04/09 31/07 27/05 04/09 28/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 31/07 30/06 31/07	5.2.1, 5.2.2 5.2.1, 5.2.2 7.1.1, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6 7.3.7
7.3.1 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.3 7.3.4 7.3.5 7.3.6 7.3.7 7.4 7.4.1.1 7.4.1.2 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.1 7.4.2.2 7.4.2.3 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1 7.4.3.1 7.4.3.2 7.4.3.1	Fabricar Peças 3D Montagem Estrutura Elétrica Acoplar placas de Potência Montagem dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Conexão dos Cabos e Conectores Acoplar Motores Montar Sistema de Resfriamento Acoplar Sensores Acoplar LEDs Prender as Patas Finalizar montagem do robô Software Gait Controller Desenvolver Controladores [Motores Físicos] Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod Desenvolver Algoritimo Marcha Escada Localização Aquisição de Dados Adquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do IMU Adquirir Dados de Localização do GPS Utilizar Pacote Para Fusão Sensorial Interface HM Fazer movimento utilizando JoyStick Desenvolver Interface de Monitoramento Configurar LEDs Indicativos Navegação Implementar Pacotes de Navegação Implementar Pacotes de Navegação	Amā, Impressora 3D Amā, Conversores de Tensão, Baterias Amā, Laboratorio de Robótica Amā, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Motores, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Ventoinhas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Câmera Stereo, Câmera Termica, IMU, GPS, Sensores de Tensão, Sensores de Corrente, Laboratorio de Robótica Amã, LEDS, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Patas, Laboratorio de Robótica Etevaldo, Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Paulo, Computador Etevaldo, Computador	8 24 27 10 4 4 2 2 4 4 4 4 4 8 8 4 4 4 8 8 36 5 7 10 0 4 4 4 8 2 4 4 4 4 8 8 36 5 7 10 0 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10 0 10	01/06 01/06 01/07 01/07 01/07 01/07 04/07 04/07 04/07 06/07 05/07 04/07 05/07 13/05	30/06 15/06 15/06 13/07 12/07 03/07 04/07 04/07 08/07 06/07 10/07 10/07 13/07 04/09 31/07 22/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 20/05 31/07 29/05 31/07 30/06 31/07	7.11, 7.2.1, 7.2.2, 7.2.3 7.3.1.1 7.2.1, 7.2.3 7.3.1.2 7.3.1.1, 7.3.1.2 7.3.1.1 7.3.1.2 7.3.1.3 7.3.2 7.3.1.3, 7.3.2, 7.3.3, 7.3.4, 7.3.5, 7.3.6 7.3.7 7.3.7

ID	TAREFA	RECURSOS	DURAÇÃO (h)	INICIO	FIM	PREDECESSORA
7.5	Conclusão		108	01/08	08/09	
7.5.1	Testes de Desempenho		96	01/08	04/09	
7.5.1.1	Testar Desempenho da Bateria	Equipe, Computador	24	01/08	04/09	7.3.7, 7.4.1.1
7.5.1.2	Testar Desempenho da Locomoção	Equipe, Computador	24	01/08	04/09	7.3.7, 7.4.1.1
7.5.1.3	Testar Desempenho da Localização	Equipe, Computador	24	01/08	04/09	7.3.7, 7.4.2.2
7.5.1.4	Testar Desempenho da Navegação	Equipe, Computador	24	01/08	04/09	7.3.7, 7.4.4.2
7.5.2	Comparar Com Outras Versões	Vitor, Etevaldo, Computador	12	05/09	08/09	7.5.1.1, 7.5.1.2, 7.5.1.3, 7.5.1.4
8	Gestão de Projetos		81	08/02	01/07	
8.1	TP1		81	08/02	01/07	
8.1.1	TO - Termo de Autorização do Projeto	Etevaldo, Computador	1	08/02	09/02	1.1
8.1.2	T1 - Escopo do Projeto	Vitor, Computador	40	07/05	30/06	3.1.1
8.1.3	T2 - Plano de Execução	Etevaldo, Computador	12	07/05	09/05	3.1.1
8.1.4	T3 - Proposta Comercial	Equipe, Computador	20	16/05	31/05	5.1.2, 5.2.2
8.1.5	T4 - PMG Canvas	Vitor, Computador	8	06/04	10/04	1.1, 1.2, 2.1
8.2	TP2					
9	Monografia		320	20/03	31/10	
9.1	Introdução		48	20/03	03/05	
9.1.1	Escrever Introdução PT1	Amã, Vitor, Computador	12	20/03	03/05	1.3
9.1.2	Escrever Objetivos	Amã, Vitor, Computador	12	20/03	03/05	1.3
9.1.3	Desenvolver a justificativa do projeto	Amã, Vitor, Computador	12	23/03	30/03	
9.1.4	Escrever Justificativa	Amã, Vitor, Computador	12	31/03	03/05	1.3, 9.1.3
9.2	Referencial Teorico		128	01/04	03/05	
9.2.1	Separar assuntos para o referencial teorico	Etevaldo, Computador	8	01/04	06/04	
9.2.2	Escrever Contextualização Histórica	Vitor, Computador	24	07/04	03/05	9.2.1
9.2.3	Escrever Robotica Móvel	Paulo, Computador	24	07/04	03/05	9.2.1
9.2.4	Escrever Bioinspirados e a Classificação por Quantidade de Pernas	Vitor, Computador	24	07/04	03/05	9.2.1
9.2.5	Escrever História do Rhex e Adaptações	Etevaldo, Computador	24	07/04	03/05	9.2.1
9.2.6	Escrever Marchas	Etevaldo, Computador	24	07/04	03/05	9.2.1
9.3	Materiais e Métodos		28	23/03	05/06	
9.3.1	Apresentar a metodologia	Etevaldo, Paulo, Computador	4	23/03	30/03	
9.3.2	Escrever Metodologia	Etevaldo, Computador	12	31/03	03/05	
9.3.3	Escrever Materiais	Equipe, Computador	12	12/05	05/06	
9.4	Escrever Desenvolvimento/Resultados	Equipe, Computador	100	15/07	16/10	7.3.7
9.5	Escrever Conclusão	Equipe, Computador	16	17/10	31/10	7.5.2, 9.5

ITEM	RECURSO	UNIDADE	QTDE TOTAL	VALO	R UNITÁRIO (R\$)	VA	LOR TOTAL (R\$)
1	Computador	Unidade	4	R\$	-	R\$	-
2	Patas	Componente	12	R\$	-	R\$	-
3	Impressora 3D	Hora Máquina	24	R\$	-	R\$	-
4	Chapa de Aluminío	m²	0.41	R\$	-	R\$	-
5	Chapa de Nylon	m²	0.65	R\$	-	R\$	-
6	Conversores de Tensão	Componente	3	R\$	100.00	R\$	300.00
7	Baterias	Componente	2	R\$	993.00	R\$	1,986.00
8	Motores	Componente	6	R\$	2,452.42	R\$	14,714.52
9	Ventoinhas	Componente	4	R\$	12.00	R\$	48.00
10	Câmera Stereo	Componente	1	R\$	1,732.93	R\$	1,732.93
11	Câmera Termica	Componente	1	R\$	4,000.00	R\$	4,000.00
12	IMU	Componente	1	R\$	723.00	R\$	723.00
13	GPS	Componente	1	R\$	2,234.45	R\$	2,234.45
14	Sensores de Tensão	Componente	3	R\$	154.00	R\$	462.00
15	Sensores de Corrente	Componente	3	R\$	154.00	R\$	462.00
16	LEDs	Componente	6	R\$	100.00	R\$	600.00
17	Laboratorio de Robótica	Hora	19	R\$	-	R\$	-
18	Amã	Hora Homem	378	R\$	-	R\$	-
19	Etevaldo	Hora Homem	628	R\$	-	R\$	-
20	Paulo	Hora Homem	568	R\$	-	R\$	-
21	Vitor	Hora Homem	620	R\$	-	R\$	-

1 Countering to Cincinne Arrive de Prépier des Discurrents Flavour China de Pranta C. 2 1 Counter Flavour China de China C	ID	TAREFA	RISCO	AÇÃO	CUSTO
1.3 (Core GIDS)				•	
1.3.1 (Little of Louise du Prince de Grand Commente de Discourante	1.1	Obter Requisitos do Cliente	Atraso do Projeto e dos Documentos	Remarcar horario da reunião.	2h
The final or related to Annual Communities (Controlled to State (Components Institute) Annual Controlled (Controlled to State (1.2	Criar QFD	Atraso do Projeto e dos Documentos	Reunião com a equipe para reorganizar a tarefa	4h
2 Concentral - Individual - Control		-	-		
1. September de de conscientes de Co			Atraso do Projeto e dos Documentos	Reunião com a equipe para reorganizar a tarefa	3h
Acres on a female recognition on recognition of members of the control of the con		-	Mudanca da concenção do projeto e		
1.1.1 (Controll of Service Landson Projects of dis December 1999 as a recipilate a tarch 3.1 1.2 (Saura Agricultura Geral Marca de Projects of dis December 1999 as a recipilate a tarch 3.1 2.2 (Liste de Componentes Professions Arasso no recipi de Africados 1 Service 3.1 2.2 (Liste componentes exterisons Arasso no recipi de Africados 1 Service 3.1 2.3 (Liste componentes exterisons Arasso no recipi de Africados 1 Service 3.1 2. (Liste componentes exterisons Arasso no recipi de Africados 1 Service 3.1 2. (Liste componentes exterisons Arasso no recipi de Africados 1 Service 3.1 2. (Liste componentes exterisons Arasso no recipi de Africados 1 Service 3.1 2. (Liste componentes exterisons Arasso no recipi de Africados 1 Service 3.1 2. (Liste componentes exterisons Arasso no Projects o dis December 1997 as a service para a recipi de 1.2 2. (Liste componentes exterisons Arasso de Projects o dis December 1997 as a service para a recipi de 1.2 2. (Liste Componentes 2. Arasso de Projects o dis December 1997 as a service para a recipi de 1.2 2. (Liste Componentes 2. Arasso de Projects o dis December 1997 as a service para a recipi de 1.2 2. (Liste 2. December 1998 as	2.1	Fazer esboço dos conceitos iniciais.		Reunião com a equipe para reorganizar a tarefa	3h
State Components receiptions Annual Projects of the December Components Professions Annual Components Annual	3	Conceitual - Seleção			
Section Committee March of Commercial on Specific	3.1	Escopo			
Activa de Projette de Optionnements Preliminar 1.2.1 (Suits de Componentes Preliminar 1.2.2 (Suits de Componentes Preliminar 1.2.3 (Suits de Componentes Preliminar 1.3.4 (Suits de Componentes Preliminar 1.3.5 (Suits de Componentes Preliminar 1.3.5 (Suits de Componentes Preliminar 1.3.5 (Suits parones Rich de parones Rich de pass Sexualde) 1.3.6 (Suits parones Rich de pass Sexualde) 1.3.7 (Suits parones Rich de pass Sexualde) 1.3.8 (Suits parones Rich de pass Sexualde) 1.3.9 (Suits parones Rich de pass Sexualde) 1.3.1 (Suits parones Rich de Preceçto) 1.3.2 (Suits Parones Rich de Preceçto) 1.3.3 (Suits Parones Rich de Preceçto) 1.3.4 (Suits Parones Rich de Preceçto) 1.3.5 (Suits Parones Rich de Pre	3.1.1	Construir a estrutura EAP	-	Reunião com a equipe para reorganizar a tarefa	3h
3.21 Listar componentes rederiorios 3.22 Listar componentes rederiorios 3.23 Listar componentes rederiorios 3.24 Listar componentes rederiorios 3.25 Listar componentes rederiorios 3.26 Artanon incide de Ministrato Prictical 3.27 Listar componentes rederiorios 3.28 Artanon incide de Ministrato Prictical 3.29 Listar componentes rederiorios 3.20 Listar componentes rederiorios 3.21 Listar componentes rederiorios 3.21 Listar componentes rederiorios 3.21 Listar componentes rederiorios 3.22 Listar componentes rederiorios 3.23 Listar componentes rederiorios 4.24 Prictical Incidente 4.25 Prictical Incidente 4.26 Prictical Incidente 4.27 Prictical Incidente 4.28 Prictical Incidente 4.29 Prictical Incidente 4.20 Prictical Incidente 4.20 Prictical Incidente 4.21 Prictical Incidente 4.22 Prictical Incidente 4.23 Prictical Incidente 4.24 Prictical Incidente 4.25 Prictical Incidente 4.26 Prictical Incidente 4.27 Prictical Incidente 4.28 Prictical Incidente 4.29 Prictical Incidente 4.20 Prictical Incidente 4.20 Prictical Incidente 4.20 Prictical Incidente 4.21 Prictical Incidente 4.22 Prictical Incidente 4.23 Prictical Incidente 4.24 Prictical Incidente 4.25 Prictical Incidente 4.26 Prictical Incidente 4.27 Prictical Incidente 4.28 Prictical Incidente 4.29 Prictical Incidente 4.20 Prictical Incidente 4.20 Prictical Incidente 4.21 Prictical Incidente 4.22 Prictical Incidente 4.23 Prictical Incidente 4.24 Prictical Incidente 4.25 Prictical Incidente 4.26 Prictical Incidente 4.27 Prictical Incidente 4.27 Prictical Incidente 4.28 Prictical Incidente 4.29 Prictical Incidente 4.20 Prictical Incidente 4.20 Prictical Incidente 4.21 Prictical	3.1.2	Fazer a Arquitetura Geral		Reunião com a equipe para reorganizar a tarefa	3h
3.21 Listar componentes extendrocos Artasso no finicio de Artivades l'Estimato 3.23 Listar parcole 1056 para Smultação Artasso no linicio da Simulação Artasso do Projetico e dos Decumentos Artasso no Montagem Artasso no Montagem Artasso no Montagem Artasso no Montagem Artasso no Deservolvemento da Simulação Artasso	2.2	Lista de Componentes Preliminar	Atraso do Projeto e dos Documentos		
3.2.2 Lutra componentes esterbances Alexano no lacido de Michaeldes Tercincas Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.1.2 Description of the Componente of Simulação Alexano no Incidio de Simulação Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.1.2 Description of the Componente of Simulação Alexano no Propince de to Decumento Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.1.2 Description of the Componente of Simulação Alexano no Propince de to Decumento Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.1.3 Description of the Componente of Simulação Alexano no Propince de to Decumento Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.1.4 Description of the Componente of Simulação Alexano no Propince de to Decumento Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.1.4 Description of the Componente of Simulação Alexano no Propince de to Decumento Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.1.3 Description of the Componente of Simulação Alexano no Propince de to Decumento Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.3 Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.4 Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.5 Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.6 Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.6 Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.7 Secundo com a equipe para rerregostara a teneta S. 4.1.8 Secundo com a equipe para reregostara a teneta S. 4.1.9 Secundo com a equipe para reregostara a teneta S. 4.1.1 Secundo com a equipe para reregostara a teneta S. 4.1.2 Secundo com a equipe para reregostara a teneta S. 4.1.3 Secundo com a equipe para reregostara a teneta S. 4.1.4 Secundo com a equipe para reregostara a teneta S. 4.1.5 Secundo com a equipe para reregostara a teneta S. 4.1.6 Secundo com a equipe para reregostara a teneta S. 4		·	Atraso no Inicio de Atividades Técnicas	Reunião com a equipe para reorganizar a tarefa	3h
Attace no misso de Simulação Attace do Misso de Moderno Configura de Marco de Misso					
A.1.1			Atraso no Inicio da Simulação		3h
4.1.1 Decrever fundinalisates Arrano do Projeto e dos Documentos Reunido com a equipe para reorganizar a terrifo 31 4.1.1 Decrever fundinação Arrano do Projeto e dos Documentos Reunido com a equipe para reorganizar a terrifo 31 4.1.2 Decrever Adelic do Verenção Arrano do Projeto e dos Documentos Reunido com a equipe para reorganizar a terrifo 31 4.1.2 Decrever Adelic do Verenção Arrano do Projeto e dos Documentos Reunido com a equipe para reorganizar a terrifo 31 4.1.2 Decrever Adelic do Verenção Arrano do Projeto e dos Documentos Reunido com a equipe para reorganizar a terrifo 31 4.1.1.4 Decrever Adelic do Verenção Arrano do Projeto e dos Documentos Reunido com a equipe para reorganizar a terrifo 31 4.1.1.4 Decrever Adelic do Verenção Arrano do Projeto e dos Documentos Reunido com a equipe para reorganizar a terrifo 31 4.1.1.4 Decrever Adelic do Verenção Arrano do Projeto e dos Documentos Reunido com a equipe para reorganizar a terrifo 31 4.1.1.4 Decrever Detecção de Vivines Arrano do Projeto e dos Documentos Reunido com o responsabel do atrivadade para Reunido com o responsabel do atrivadade p	4	Detalhamento - Definição			
Astrono Descriptor Locomocycle Astrono de Projecto e das Documentos Astrono de Projecto e	4.1	Funcionalidades			
All 130 Description (Configuration) All 130 Description (Configuration) All 130 Description (Configuration) All 140 Perception All 130 Description (Configuration) All 130 Description					
4.1.1.4 Percepção 4.1.1.4 Percepção 4.1.1.4 Percepção 4.1.1.4 Percepção 4.1.1.4 Descrever Arailisa de Araileantes Araisa do Projete e dos Documentos Reunião com a equipe para recegnatara ta tenfo 21 4.1.1.4 Descrever Arailisa de Araileantes Araisa do Projete e dos Documentos Reunião com a equipe para recegnatara ta tenfo 21 4.1.1.4 Descrever Petecçõo de Protes Guerres Araisa do Projete e dos Documentos Reunião com a equipe para recegnatara ta tenfo 31 4.1.1.4 Descrever Petecçõo de Vitinas Araisa do Projete e dos Documentos Reunião com a equipe para recegnatara ta tenfo 31 4.1.2 Clara Modelo Fisicio Preliminar Araisa na criação de modelagen 3D Reunião com o responsive dia atrividade para receptantaria ta tenfo 31 4.1.2 Clara Modelo Fisicio Preliminar Araisa na criação de modelagen 3D Reunião com o responsive dia atrividade para receptantaria ta tenfo 31 5.1. Clara Arquitetura de Software Preliminar Araisa na criação de equematicos eletivos Reunião com o responsive dia atrividade para receptantaria ta tenfo 31 5.1. Clara Fisicipa Preliminar Araisa na criação de modelagen 3D Reunião com o responsive dia atrividade para receptantaria 31 5.1. Clara Fisicipa Preliminar Araisa na criação de expensation 8 Reunião com o responsive dia atrividade para receptantaria 31 5.1. Clara Fisicipa Preliminar Araisa na Montagem Reunião com o responsive dia atrividade para receptantaria 31 5.1. Clara Fisicipa Preliminaria Araisa na Montagem Reunião com o responsive dia atrividade para receptantaria 31 5.1. Clara Fisicipa Preliminaria Araisa na Montagem Reunião com o responsive dia atrividade para receptantaria 31 5.1. Clara Fisicipa Preliminaria Araisa na Desemvolvimento da Simulação Reunião com o responsive dia atrividade para receptantaria 31 5.1. Adocumar chasal Araisa na Desemvolvimento da Simulação Reunião com o responsive dia atrividade para receptantaria 31 5.1. Adocumar chasa		-	-		
4.11.4.1 Descreez Affaise de Ambiente Afraso de Projeto e dos Documentos Reunido com a equipe para recognatar a tarefa 3.1 4.11.4.2 Descreez Affaise de Ambiente Petro, de Virtura de Software Preiminar Afraso na criação de modelagem 30 4.2.1 Carla fois Preiminar Afraso na criação de modelagem 30 4.2.2 Carla Diagrame Eferico Preliminar Afraso na criação de modelagem 30 4.2.3 Criar Arquitetura de Software Preliminar Afraso na criação de requiente de Software Preliminar Afraso na criação de modelagem 30 4.2.3 Criar Arquitetura de Software Preliminar Afraso na criação de requiente de Software Preliminar Afraso na criação de requiente de Software Preliminar Afraso na criação de modelagem 30 4.2.3 Criar Arquitetura de Software Preliminar Afraso na criação de requiente de Software Preliminar Afraso na criação de modelagem 30 5.1 6.1		-	-		
4.1.1.42 Description Analysis of Arribenter 4.1.1.2.10 Description Analysis of Arribenter 4.1.1.2.10 Description Description of South Projects of the Description of Southernation 4.1.1.2.10 Description Description of Southernation 4.2.2 Clark Modelor Section Preliminar 4.2.2 Clark Desgrama Efferice Preliminar 4.2.3 Clark Desgrama Efferice Preliminar 4.2.3 Clark Angulateura de Schiware Preliminar 5.1 Celar Desgrama Efferice Preliminar 5.1 Clark Education Description		3,1	Atraso do Projeto e dos Documentos	Reuniao com a equipe para reorganizar a tarefa	3h
## 4.1.1.4.1 Description Description of the Protect of the Windows Across on Projecte de dos Documentos Reunidos com a regispo para enorganizar a tarefal 3h ## Across on a ricigio da modelagem 10 ## Across on a ricigio da enodelagem 20 ## Across on a ricigio da esperantico certifica de Modeles Preliminare Across on a ricigio da esperantico eferico Preliminare Across on a finale de Across on a Montagem Preliminare Paraginamento Efetica e Eletrina e Preliminare Acrosso na Montagem Preliminare Preliminare Preliminare Acrosso na Montagem Preliminare Prelim		• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •	Atraso do Projeto e dos Documentos	Reunião com a equine para reorganizar a tarofa	3h
4.2.1 Crist Models Fisico Preliminar 4.2.2 Crist Models Fisico Preliminar 4.2.3 Crist Models Fisico Preliminar 4.2.3 Crist Models Fisico Preliminar 4.2.4 Crist Models Fisico Preliminar 4.2.5 Crist Arquitectura de Software Preliminar 5. Detailmente- Planejamento 5. Detailmente- Planejamento 5. S. Detailmente- Planejamento 6. S. Maccinia Como o responsaved dia attividade para ecorganização 7. Senurida como o responsaved dia attividade para ecorganização 8. Planejamente como o responsaved dia attividade para ecorganização 8. Reunida como o responsaved dia attividade para ecorganização 9. Planejamente como o responsaved dia attividade para ecorganização 9. Planejamente como o responsaved dia attividade para ecorganização 9. Planejamente como o responsaved dia attividade para ecorganização 9. Planejamente como o responsaved dia attividade para ecorganização 9. Planejamente como o responsaved dia attividade para ecorganização 9. Planejamente como o responsaved dia attividade para ecorganização 9. Planejamente como o responsaved dia attividade para ecorganização 9. Planejamente como o responsaved dia attividade para ecorganização 9. Planejamente como o responsaved dia attividade para ecorganização 9. Planejamente como o responsaved dia attividade para					
4.2.1 Citar Modelos Preliminare Atraso na crisção da modelagem 30 Reunido como responsabed da atividade para recognização 3.1 Reunido como responsabed da atividade para recognização 5.1 Citar Expernático Elétrico Preliminar 5.1 Reunido como responsabed da atividade para recognização 5.1 Citar Expernático Elétrico e Eletrónico Atraso na Montagem 6.1 Reunido como responsabed da atividade para recognização 5.2 Definir parâmetos mecanicos Atraso na Montagem Reunido como responsabed da atividade para recognização 5.2 Definir parâmetos mecanicos Atraso na Montagem Reunido como responsabed da atividade para recognização 5.2 Definir parâmetos mecanicos Atraso na Montagem Reunido como responsabed da atividade para recognização 5.2 Definir parâmetos mecanicos Atraso na Montagem Reunido como responsabed da atividade para recognização 6. Simulação 6. Simulação 6. Simulação 6. Simulação 6. Atraso na Montagem Reunido como responsabed da atividade para recognização 7. Servicia de Componentes Eletronicos Aprimorada Atraso na Montagem Reunido como responsabed da atividade para recognização 8. Reunido como responsabed da atividade para recognização 9. Atraso na Montagem Reunido como responsabed da atividade para recognização 1. Desenvolver Xacros 6. Simulação 6. Atraso na Desenvolvimento da Simulação 8. Reunido como responsabed da atividade para recognização 9. Reunido como responsabed da atividade para recognização 1. Reunido como responsabed da atividade para		•			
4.2.1 Citar Modelo Fisico Preliminar Atraso na criação da modelagem 3D Facilità como o responsável da atvidade para companização da Atraso na criação do esquematico elétrico Facilità Como responsável da atvidade para companização da Atraso na Onicido de Atvidades Técnicas Detalhamentos - Fanagimento S. 1 Elétrica Atraso na Montagem Reunião como responsável da atvidade para companização da Atraso na Montagem Reunião como responsável da atvidade para companização da Atraso na Montagem Reunião como responsável da atvidade para companização da Mecinica S. 2 Definir parâmetros mecanicos Atraso na Montagem Atraso na Montagem Reunião como responsável da atvidade para companização da Mecinica Atraso na Montagem Reunião como responsável da atvidade para companização da Mecinica S. 2 Definir parâmetros mecanicos Atraso na Montagem Reunião como responsável da atvidade para companização da Mecinica Atraso na Montagem Reunião como responsável da atvidade para companização da Mecinica Atraso na Montagem Reunião como responsável da atvidade para companização da Mecinica da Mecinica da Mecinica da Mecinica da Mecinica da Simulação Reunião como responsável da atvidade para companização da Atraso na Desenvolvimento da Simulação Reunião como responsável da atvidade para companização da Atraso na Desenvolvimento da Simulação de Reunião como responsável da atvidade para companização da Simulação de		-	.,	Tr. E. E. T. Grant T. Breit	
Atraso na Criação do esquematico elétrico. Pelunido com o responsável da arividade para 3. 3. 3. 3. 3. 3. 3. 3. 3. 3. 3. 3. 3.		-	Atraso na criação da modologom 30	Reunião com o responsável da atividade para	2h
4.2.3 Criar Angulettura de Software Preliminar 5. Detainamento - Planejamento 5.1.1 Criar Esquematico Deterino a Planejamento 5.1.2 Criar Esquematico Deterino a Eleterino 5.1.2 Criar Esquematico Deterino a Eleterino 5.1.3 Criar Esquematico Deterino a Eleterino 5.1.1 Criar Esquematico Deterino a Eleterino 5.1.2 Criar Esquematico Deterino a Eleterino 5.1.2 Definir paràmetro mecanico 6.1.2 Osfinir CAD 6.1.3 Adicionar Vibrasi 6.1.1 Adicionar Pransissio 6.1.2 Adicionar Fransissio 6.1.3 Adicionar Iransissisio 6.1.4 Adicionar iransissisio 6.1.5 Adicionar iransissisio 6.1.6 Adicionar iransis	4.2.1	Char Would Fisico Freiillillidi	Aci aso na chação da Moderagei II 3D		311
Atraso no Inicio de Abvidades Técnicas Detalhamento - Pinejamento 1. Oriar Esquemático Eletrónico e Betrónico Atraso na Montagem Peunião com o responsáve dia alvidade para recipantação 1. Oriar Esquemático Eletrónico e Betrónico Atraso nas Montagem Peunião com o responsáve dia alvidade para recognização 1. Oriar Esquemático Eletrónico Atraso na Montagem Peunião com o responsáve dia alvidade para recognização 1. Oriar Esquemático Eletrónico Atraso na Montagem Peunião com o responsáve dia alvidade para recognização 1. Oriar Esquemático Eletrónico Atraso na Montagem Peunião com o responsáve dia alvidade para recognização 1. Oriar Esquemático Eletrónico Atraso na Montagem Peunião com o responsáve dia alvidade para recognização 1. Oriar Esquemático Eletrónico Atraso na Montagem Peunião com o responsáve dia alvidade para recognização 1. Oriar Esquemático Eletrónico Atraso na Montagem Peunião com o responsáve dia alvidade para recognização 1. Adicionar d'arenas* Atraso no Desenvolvimento da Simulação 1. Adicionar remaissão Atraso no Desenvolvimento da Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação 1. Adicionar as "mestes" do robo ao anquivo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 1. Adicionar sensores 1. Adicionar sensores Atraso no Desenvolvimento da Simulação 1. Adicionar Full Atraso no Desenvolvimento da Simulação 1. Reunião com o responsável dia alvidade para recognização 2. Adicionar sensores 1. Adicionar as "mestes" do robo ao anquivo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 3. Reunião com o responsável dia alvidade para recognização 3. Reunião com o responsável dia alvidade para recognização 3. Reunião com o responsável dia alvidade para recognização 3. Reunião com o responsável dia alvidade para recognização 3. Reunião com o responsável dia alvidade para recognização 3. Reunião com o responsável dia alvidade para recognização 3. Reunião com o responsável dia alvidade para recognização 4. Adicionar LIDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 3. Reunião com o responsá	4.2.2	Criar Diagrama Elétrico Preliminar	Atraso na criação do esquematico elétrico		3h
S Detalhamento - Planejamento 5.1.1 Elétrica 5.1.2 Fazer Lista de Componentes Elétronicos Aprimorada 5.1.2 Intra Esquemidico Elétrico e Elétronicos Aprimorada 5.2.1 Mecânica 5.2.2 Mecânica 5.2.2 Mecânica 5.2.2 Mecânica 5.2.2 Mecânica 5.2.2 Mecânica 5.2.3 Construir CAD 6.6 Simulação 6.1 Desenvolver Nacros 6.1 Desenvolver Nacros 6.1.2 Adicionar riansmissão 6.1.3 Adicionar riansmissão 6.1.3 Adicionar riansmissão 6.1.3 Adicionar riansmissão 6.1.4 Adicionar riansmissão 6.1.5 Adicionar riansmissão 6.1.5 Adicionar riansmissão 6.1.6 Adicionar riansmissão 6.1.7 Adicionar riansmissão 6.1.8 Adicionar riansmissão 6.1.9 Adicionar riansmissão 6.1.0 Adicionar riansmissão 6.1.1 Adicionar riansmissão 6.1.2 Adicionar riansmissão 6.1.3 Adicionar riansmissão 6.1.4 Adicionar riansmissão 6.1.5 Adicionar riansmissão 6.1.6 Adicionar riansmissão 6.1.6 Adicionar riansmissão 6.1.7 Adicionar riansmissão 6.1.8 Adicionar riansmissão 6.1.9 Adicionar riansmissão 6.1.1 Adicionar riansmissão 6.1.2 Adicionar riansmissão 6.1.3 Adicionar riansmissão 6.1.4 Adicionar riansmissão 6.1.5 Adicionar riansmissão 6.1.6 Adicionar riansmissão 6.1.7 Adicionar riansmissão 6.1.8 Adicionar riansmissão 6.1.8 Adicionar riansmissão 6.1.9 Adicionar riansmissão 6.1.1 Adicionar riansmissão 6.1.2 Adicionar riansmissão 6.1.3 Adicionar riansmissão 6.1.4 Adicionar riansmissão 6.1.5 Adicionar riansmissão 6.1.6 Adicionar riansmissão 6.1.7 Adicionar riansmissão 6.1.8 Adicionar riansmissão 6.1.8 Adicionar riansmissão 6.1.9 Adicionar riansmissão 6.1.1 Adicionar riansmissão 6.1.2 Adicionar riansmissão 6.1.3 Adicionar riansmissão 6.1.4 Adicionar riansmissão 6.1.5 Adicionar riansmissão 6.1.5 Adicionar riansmissão 6.1.6 Adicionar riansmissão 6.1.7 Adriansmissão 6.1.8 Adicionar riansmissão 6.1.8 Adicionar riansmissão 6.1.8 Adicionar riansmissão 6.1.9 Adriansmissão 6.1.1 Adriansmissão 6.1.1 Adriansmissão 6.1.2 Adicionar riansmissão 6.1.3 Adicionar riansmissão 6.1.3 Adicionar riansmissão 6.1.3 Adicionar riansmis					
5.1. Criar Esquemático Eletrícia Atraso na Montagem Reunido com o responsávei da abrividade para reorganização reorganização (seguina participa pa	4.2.3	Criar Arquitetura de Software Preliminar	Atraso no Inicio de Atividades Técnicas		3h
S.1.2 Criar Esquemático Eférico e Eletrónico Aprimorada Atraso na Montagem Reunião com o responsáveid da atividade para recreganização S.2.2 Medinica Atraso na Compras de Componente Reunião com o responsáveid da atividade para recreganização S.2.2 Construir CAD Atraso na Montagem Reunião com o responsáveid da atividade para recreganização S.2.2 Construir CAD Atraso na Montagem Reunião com o responsáveid da atividade para recreganização Reunião com o responsá	5	Detalhamento - Planejamento			
S.1.2 Carl Esqueratacto ceremo e teteronico Aprimorada Atraso nas Compras de Componentes Reunido com o responsáved da atividade para recreganização	5.1	Elétrica			
S.12 Mechica S.2 Mechica S.2 Mechica S.2.1 Definir parametros mecanicos Atraso na Montagem Atraso na Desenvolvimento da Simulação Atraso na Desenvolvimento da Simulação Atraso na Desenvolvimento da Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Atr	5.1.1	Criar Esquemático Elétrico e Eletrônico	Atraso na Montagem		24h
S.2.1 Definir parâmetros mecanicos Atraso na Compraentes Reunião com o responsável da attividade para reorganização 6.1 Desenvolver Xacros 6.1.1 Addicionar chassi Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.2 Addicionar "permas" Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.3 Addicionar sensores 6.1.4 Addicionar sensores 6.1.5 Addicionar a "mentes" do robo ao arquivo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5 Addicionar ADDI 6.1.5 Addicionar AD					
5.21 Definir parimetros mecanicos Atraso na Montagem Reunião com o responsável da atividade para reorganização de Simulação (a. 1) Deservolver Xacros (a. 1) Adicionar chassi Atraso na Montagem Reunião com o responsável da atividade para reorganização (a. 1) Deservolver Xacros (a. 1) Adicionar chassi Adicionar chassi Adicionar transmissão Atraso no Deservolvimento da Simulação (a. 1) Reunião com o responsável da atividade para reorganização (a. 1) Adicionar "pernas" (a. 1) Adicionar "pernas" (a. 1) Adicionar transmissão Atraso no Deservolvimento da Simulação (a. 1) Reunião com o responsável da atividade para reorganização (a. 1) Adicionar atransmissão Atraso no Deservolvimento da Simulação (a. 1) Reunião com o responsável da atividade para reorganização (a. 1) Adicionar sersores (a. 1) Adicionar de reorganização (a. 1) Adicionar sersores (a. 1) Adicionar sersores (a. 1) Adicionar de reorganização (a. 1) Adicionar sersores (a. 1) Adicionar de reorganização (a. 1) Adicionar de reorganização (a. 1) Adicionar de reorganização (a. 1) Adicionar sersores (a. 1) Adicionar de reorganização (a. 1) Adicionar de reorganizaç	5.1.2	Fazer Lista de Componentes Eletronicos Aprimorada	Atraso nas Compras de Componentes		3h
S.2.2 Construir CAD Atraso na Montagem Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização de Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atrividade para reorganização do Desenvolvimento d	5.2	Mecânica			
S.2.2 Construir CAD Atraso na Montagem Reunião com o responsável da atvidade para reorganização 6.1 Desenvolver Xacros 6.1.1 Adicionar chassi Artaso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.2 Adicionar "pernas" Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.3 Adicionar transmissão Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.4 Adicionar transmissão Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5 Adicionar Cameras Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.2 Desenvolver os Controladores [Motores de Simulação] Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.3 Finalização da Simulação 6.4 Conectar JoySitick ao robó no Gazebo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.5 Localização Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.6 Rodar simulação com controle por JoySitick Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.7.1 Criar ambiente para Testes de Localização Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.8 Terrans Acidentados Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.9 Reunião com o responsável da atvidade para reorganização 6.1 Criar ambiente para Testes de Localização Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.2 Reunião com o responsável da atvidade para reorganização 6.3 Testar Robó em Ambiente Acidentados Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.4 Conectar JoySitick ao robó no Gazebo Atraso no Dese	521	Definir parâmetros mecanicos	Atraso na Montagem	Reunião com o responsável da atividade para	3h
S. L. Construction 6. Simulação 6. 1. Desenvolver Xacros 6. 1. Adicionar chassi Adraso no Desenvolvimento da Simulação 6. 1. Adicionar "permas" Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6. 1. Adicionar responsável da atrividade para recoganização 6. 1. Adicionar responsável da atrividade para recoganização 6. 1. Adicionar transmissão 6. Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6. Adicionar transmissão 6. Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6. Adicionar semsores 6. Adicionar semsores 6. Adicionar iMU 6. Adicionar GPS 6. Adicionar GPS 6. Adicionar GPS Adicionar IDAR Adicionar IDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Adicionar IDAR Adicionar IDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Adicionar GPS Adraso no Desenvolvimento da Simulação 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião com o responsável da atrividade para recoganização 6. Reunião	5.2.1	Demin parametros mecanicos	Attuso nu Wontagem		511
6.1.1 Adicionar chassi 6.1.2 Adicionar s'menses' do robó ao arquivo 6.1.3 Adicionar cassis 6.1.5 Adicionar s'menses' do robó ao arquivo 6.1.5 Adicionar sensores 6.1.5.1 Adicionar sensores 6.1.5.2 Adicionar as 'meshes' do robó ao arquivo 6.1.5 Adicionar sensores 6.1.5.3 Adicionar cassis as a compositiva de atividade para recognitação 6.1.5 Adicionar sensores 6.1.5.3 Adicionar as 'meshes' do robó ao arquivo 6.1.5 Adicionar sensores 6.1.5.1 Adicionar lIDAR 6.1.5 Adicionar Câmeras 6.1.5 Adicionar Câm	5.2.2	Construir CAD	Atraso na Montagem		24h
6.1.1 Desenvolver Xacros 6.1.2 Addicionar chassi 6.1.2 Addicionar chassi 6.1.3 Addicionar chassi 6.1.3 Addicionar chassi 6.1.3 Addicionar chassi 6.1.4 Addicionar chassi 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar chasses de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar Chameras de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar Chameras de compositive de attividade para recognização 6.1.5 Addicionar Chameras de compositive de attividade para recognização 6.2 Desenvolver os Controladores [Motores de Simulação] Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.3 Finalização da Simulação 6.4 Conectar JoyStick ao robô no Gazebo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.5 Localização 6.6 Addicionar Chamera de compositive de attividade para recognização 6.7 Navegação 6.7 Navegação 6.8 Terranos Acidentados Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.9 Reunião com o responsável da attividade para recognização 7 Reunião com o responsável da attividade para recognização 8 Reunião com o responsável da attividade para recognização 8 Reunião com o responsável da attividade para recognização 6 Reunião c	6	Simulação		reorganização	
6.1.1 Adicionar frassis Artaso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização and com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade	6.1	-			
6.1.2 Adicionar "pernas" Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização Criar ambiente para Testes de Localização Atraso no Desenvolvimento da Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização Reuni	611	Adicionar chassi	Atraso no Desenvolvimento da Simulação	Reunião com o responsável da atividade para	3h
Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.3 Adicionar transmissão 6.1.5 Adicionar senses" do robó ao arquivo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5 Adicionar senses 6.1.5.1 Adicionar i MU Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.2 Adicionar i MU Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.3 Adicionar i MU Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.4 Adicionar i MU Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.5 Adicionar i MU Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.4 Adicionar LIDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.5 Adicionar UDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.6 Adicionar UDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.2 Desenvolver os Controladores [Motores de Simulação] 6.3 Finalização da Simulação 6.4 Concetar joyStick ao robó no Gazebo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.5 Localização 6.6.5 Localização 6.7 Rodar simulação com controle por JoyStick Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.7 Ravegação 6.8 Terrenos Acidentados Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.8.1 Ciriar Ambientes com Terrenos Acidentados Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.9 Ecada Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.9 Criar Ambientes com Terrenos Acidentados Atraso no Desenvolvimento da Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.7 Ravegação Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.8 Terrenos Acidentados Atraso no Desenvolvimento da Simulação Atraso no Desenv	0.1.1	Adicional chassi	Att aso no Desenvolvimento da Simulação		311
Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.4 Adicionar transmissão 6.1.5 Adicionar sensores 6.1.5.1 Adicionar sensores 6.1.5.1 Adicionar iMU 6.1.5.2 Adicionar IMU 6.1.5.2 Adicionar Câmeras 6.1.5.3 Adicionar IMU 6.1.5.3 Adicionar Câmeras 6.1.5.4 Adicionar Câmeras 6.1.5.5 Adicionar IMU 6.1.5.5 Adicionar IMU 6.1.5.6 Adicionar IMU 6.1.5.6 Adicionar IMU 6.1.5.6 Adicionar Câmeras 6.1.5.1 Adicionar IMU 6.1.5.2 Adicionar Câmeras 6.1.5.2 Adicionar Câmeras 6.1.5.3 Adicionar Câmeras 6.1.5.3 Adicionar Câmeras 6.1.5.3 Adicionar GPS 6.1.5.4 Adicionar LIDAR 6.1.5.5 Adicionar LIDAR 6.1.5.5 Adicionar LIDAR 6.1.5.6 Adicionar LIDAR 6.1.5.6 Adicionar LIDAR 6.2 Desenvolviren so Controladores [Motores de Simulação] 6.3 Finalização da Simulação 6.3 Finalização da Simulação 6.3.1 Testar em Todos os Ambientes 6.4 Conectar JoyStick ao robô no Gazebo 6.5 Localização 6.5.1 Criar ambiente para Testes de Localização 6.6.6 Rodar simulação com controle por JoyStick 6.7 Navegação 6.7.1 Navegação 6.8 Terrenos Acidentados 6.8 Terrenos Acidentados 6.9 Ecada 6.9 Criar Ambiente para Testes de Roavegação 6.9 Criar Ambiente para Testes de Servada 6.9 Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.9 Criar Ambiente para Testes de Servada 6.9 Criar Ambiente para Teste de Serv	6.1.2	Adicionar "pernas"	Atraso no Desenvolvimento da Simulação		3h
6.1.5 Adicionar sa "meshes" do robó ao arquivo Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização ab Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o resp					
6.1.5 Adicionar sensores 6.1.5.1 Adicionar IMU Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização Reunião co	6.1.3	Adicionar transmissao	Atraso no Desenvolvimento da Simulação		3n
6.1.5. Adicionar IMU Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.1. Adicionar IMU Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.2. Adicionar Câmeras Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.3. Adicionar Câmeras Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.3. Adicionar GPS Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.4. Adicionar LIDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.5. Adicionar LIDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.2. Desenvolver os Controladores [Motores de Simulação] Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.3. Finalização da Simulação 6.3. Testar em Todos os Ambientes Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.4. Concetar JoyStick ao robó no Gazebo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.5. Localização 6.5. Localização 6.5. Localização 6.6. Rodar simulação com controle por JoyStick Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e reorganização reorganização 6.7. Navegação 6.7.1 Criar ambiente para Testes de Navegação Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e reorganização reorganização reorganização e reorganização do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e reorganização reorganização e reorganização e reorganização do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e reorganização a reorganização a reorganização e	6.1.4	Adicionar as "meshes" do robô ao arguivo	Atraso no Desenvolvimento da Simulação		3h
Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.1 Adicionar IMU Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.2 Adicionar Câmeras Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.3 Adicionar GPS Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.4 Adicionar LIDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.2 Desenvolver os Controladores [Motores de Simulação 6.3 Finalização da Simulação 6.3. Testar em Todos os Ambientes Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.3. Testar em Todos os Ambientes Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.5 Localização 6.5. Criar ambiente para Testes de Localização 6.6.7 Navegação 6.7. Navegação 6.7. Rodar simulação com controle por JoyStick Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.8. Terrenos Acidentados 6.9. Criar Ambientes com Terrenos Acidentados 6.9. Criar Ambiente para Testes de Focada Atraso no Desenvolvimento da Simulação Atraso no Desenvolvimento de Software do Desenvolvimento de S		·		reorganização	
6.1.5.1 Adicionar MWU Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Atraso no Desenvolvimento da Simulação al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Atraso no Desenvolvimento da Simulação al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Atraso no Desenvolvimento da Simulação al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Atraso no Desenvolvimento da Simulação al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Atraso no Desenvolvimento da Simulação al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Atraso no Desenvolvimento da Simulação al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Atraso no Desenvolvimento da Simulação al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Atraso no Desenvolvimento da Simulação al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Atraso no Desenvolvimento da Simulação a reorganização al Atraso no Desenvolvimento de Software al Reunião com o responsável da atividade para reorganização al Atraso no Desenvolvimento de Software reorganização al Reunião com o responsável da atividade para reorganiz				Reunião com o responsável da atividade para	
Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.2 Adicionar CBPS Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.3 Adicionar GPS Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.4 Adicionar LIDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.5 Adicionar LIDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.2 Desenvolver os Controladores [Motores de Simulação] Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.3 Finalização da Simulação 6.3.1 Testar em Todos os Ambientes Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.4 Conectar JoyStick ao robó no Gazebo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.5 Localização 6.5.1 Criar ambiente para Testes de Localização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação 6.7 Navegação 6.7.1 Criar ambiente para Testes de Navegação Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização reorganização do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o	6.1.5.1	Adicionar IMU	Atraso no Desenvolvimento da Simulação		3h
6.1.5.3 Adicionar GPS Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.4 Adicionar LIDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.2 Desenvolver os Controladores [Motores de Simulação] Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.3 Finalização da Simulação 6.3.1 Testar em Todos os Ambientes Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.4 Conectar JoyStick ao robô no Gazebo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.5 Localização 6.5.1 Criar ambiente para Testes de Localização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização reorganização 6.6 Rodar simulação com controle por JoyStick Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 6.7 Navegação 6.7 Navegação 6.7.1 Criar ambiente para Testes de Navegação 6.7 Rodar simulação com controle por JoyStick Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização reorganização e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da at	6152	Adicionar Câmeras	Atraso no Desenvolvimento da Simulação		3h
Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.1.5.4 Adicionar LIDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.2 Desenvolver os Controladores [Motores de Simulação] Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.3 Finalização da Simulação 6.3.1 Testar em Todos os Ambientes Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.4 Conectar JoyStick ao robô no Gazebo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.5.1 Criar ambiente para Testes de Localização Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.6. Rodar simulação com controle por JoyStick Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.7 Navegação Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.7 Rodar simulação com controle por JoyStick Atraso no Desenvolvimento da Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Criar ambiente para Testes de Navegação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Atraso no Desenvolvimento da Simulação Criar ambiente para Testes de Navegação Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade	0.1.5.2	raicional Callicias	Ad aso no Desenvolvimento da SimulaÇão		311
6.1.5.4 Adicionar LIDAR Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização (Atraso no Desenvolvimento da Simulação (Reunião com o responsável da atividade para reorganização (Reunião com o responsável da atividade para reorganizaç	6.1.5.3	Adicionar GPS	Atraso no Desenvolvimento da Simulação		3h
Atraso no Desenvolvimento da Simulação reorganização simulação personante da Simulação reorganização s					
6.2 Desenvolver os Controladores [Motores de Simulação] Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.3 Finalização da Simulação 6.3.1 Testar em Todos os Ambientes Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização 6.4 Conectar JoyStick ao robô no Gazebo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.5 Localização 6.5.1 Criar ambiente para Testes de Localização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização Reunião com o re	6.1.5.4	Adicionar LIDAR	Atraso no Desenvolvimento da Simulação		3h
6.3 Finalização da Simulação 6.3.1 Testar em Todos os Ambientes Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.4 Conectar JoyStick ao robó no Gazebo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.5 Localização 6.5.1 Criar ambiente para Testes de Localização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação com o responsável da atividade para reorganização a do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação com o responsável da atividade para reorganização a do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para r	6.2	Desenvolver os Controladores (Motores de Simulação)	Atraso no Desenvolvimento da Simulação	Reunião com o responsável da atividade para	3h
Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização som com seponsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorg			da simalação	reorganização	J
Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.4 Conectar JoyStick ao robô no Gazebo Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.5 Localização 6.5.1 Criar ambiente para Testes de Localização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização reorganização e reorganização do Pesenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade pa				Reunião com o responsával de atividade sa	
6.4 Conectar JoyStick ao robô no Gazebo Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização 6.5 Localização Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação com controle por JoyStick Atraso no Desenvolvimento da Simulação com o responsável da atividade para reorganização 6.7 Navegação Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a feverganização e do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o respons	6.3.1	Testar em Todos os Ambientes	Atraso no Desenvolvimento da Simulação	•	3h
6.5 Localização 6.5 Localização 6.5.1 Criar ambiente para Testes de Localização 6.6 Rodar simulação com controle por JoyStick 6.7 Navegação 6.7.1 Criar ambiente para Testes de Navegação 6.7.2 Rodar simulação com robô navegando e locomovendo. 6.7.2 Rodar simulação com robô navegando e locomovendo. 6.8 Terrenos Acidentados 6.8.1 Criar Ambientes com Terrenos Acidentados 6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado 6.9 Escada 6.9 Criar Ambiente para Teste de Fscada 6.5 Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a fecunião com o responsável da atividade para reorganização e reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e reorganização e reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsável da atividade para reorganização e Reunião com o responsá		Conactor louGick on rohâ ve Cozehe	Atraca no Dosenijahimanta da Siarida "		26
Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e reorganização da Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e reorganização da Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Pesenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização da Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da a		·	Att aso no pesenvolvimento da Simulação		311
6.6 Rodar simulação com controle por JoyStick Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.7 Navegação 6.7 Criar ambiente para Testes de Navegação 6.7.1 Criar ambiente para Testes de Navegação 6.7.2 Rodar simulação com robô navegando e locomovendo. Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e reorganização a simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização a simulação e simulação e Reunião com o responsável da atividade para a simulação e simulação e simulação e simula	6.5	Localização			
6.6 Rodar simulação com controle por JoyStick Atraso no Desenvolvimento da Simulação 6.7 Navegação 6.7.1 Criar ambiente para Testes de Navegação 6.7.2 Rodar simulação com robô navegando e locomovendo. 6.7.2 Rodar simulação com robô navegando e locomovendo. 6.8.1 Criar Ambientes com Terrenos Acidentados 6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado 6.8.3 Criar Ambiente Acidentado 6.8.4 Criar Ambiente Som Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado 6.9 Escada 6.9.1 Criar Ambiente para Teste de Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 8.9.1 Criar Ambiente para Teste de Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 8.9.1 Criar Ambiente para Teste de Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 8.9.1 Criar Ambiente para Teste de Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização	6.5.1	Criar ambiente para Testes de Localização			3h
6.7.1 Criar ambiente para Testes de Navegação 6.7.2 Rodar simulação com robô navegando e locomovendo. 6.7.3 Rodar simulação com robô navegando e locomovendo. 6.7.4 Criar Ambientes com Terrenos Acidentados 6.8.1 Criar Ambientes com Terrenos Acidentados 6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado 6.8.3 Criar Ambiente Acidentados 6.8.4 Criar Ambientes com Terrenos Acidentados 6.8.5 Testar Robô em Ambiente Acidentado 6.8.6 Reunião com o responsável da atividade para reorganização do Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento de Software 6.8.5 Reunião com o responsável da atividade para reorganização 7. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 8. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 8. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 8. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 8. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 8. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 8. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 8. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 9. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 8. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 9. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 9. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 9. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 9. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 9. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 9. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 9. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 9. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 9. Reunião com o responsável da atividade para reorganização 9. Reunião com o responsável da atividade para reorganização		Deden simulação acus de 1 de 1 de 1 de 1			21
6.7.1 Criar ambiente para Testes de Navegação 6.7.2 Rodar simulação com robô navegando e locomovendo. Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação com o responsável da atividade para reorganização 6.8.1 Criar Ambientes com Terrenos Acidentados 6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 6.9 Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 3h	6.6	κοαar sımulaçao com controle por JoyStick	Atraso no Desenvolvimento da Simulação		3h
6.7.1 Criar ambiente para l'estes de Navegação do Desenvolvimento de Software reorganização 31 do Desenvolvimento de Software reorganização 31 de Software Reunião com robô navegando e locomovendo. Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização 32 de Software Reunião com o responsável da atividade para reorganização 33 de Software Reunião com o responsável da atividade para reorganização 34 de Software Reunião com o responsável da atividade para reorganização 36 de Software Reunião com o responsável da atividade para reorganização 36 de Software Reunião com o responsável da atividade para reorganização 36 de Software Reunião com o responsável da atividade para reorganização 36 de Software Reunião com o responsável da atividade para 37 de Software Reunião com o responsável da atividade para 37 de Software Reunião com o responsável da atividade para 37 de Software R	6.7	Navegação			
6.7.2 Rodar simulação com robô navegando e locomovendo. Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 6.8.1 Criar Ambientes com Terrenos Acidentados Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento de Software 6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 3h 6.9 Escada Reunião com o responsável da atividade para reorganização 3h 6.9.1 Criar Ambiente para Teste de Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 3h	6.7.1	Criar ambiente para Testes de Navegação	- 1		3h
6.8.1 Criar Ambientes com Terrenos Acidentados 6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 6.9 Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização 6.9.1 Criar Ambiente para Teste de Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para 3h		<u> </u>			
6.8.1 Criar Ambientes com Terrenos Acidentados 6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado 6.9 Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento da Simulação e Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para reorganização atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o r	6.7.2	Rodar simulação com robô navegando e locomovendo.	Atraso no Desenvolvimento da Simulação		3h
6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização 3h Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização 3h Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para 3h Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para 3h Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para 3h	6.8	Terrenos Acidentados			
6.8.2 Testar Robô em Ambiente Acidentado Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para reorganização 6.9 Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação Reunião com o responsável da atividade para a feste de Fscada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para 3h	681	Criar Ambientes com Terrenos Acidentados			3h
6.9 Escada 6.9.1 Criar Ambiente para Teste de Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para 3h	0.0.1	c.i.c. / andientes com Terrenos Aduentados	do Desenvolvimento de Software		JII
6.9 Escada 6.9.1 Criar Ambiente para Teste de Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para 3h	6.8.2	Testar Robô em Ambiente Acidentado	Atraso no Desenvolvimento da Simulação		3h
6.9.1 Criar Ambiente para Teste de Escada Atraso no Desenvolvimento da Simulação e Reunião com o responsável da atividade para	6.9	Escada		reorganização	
b.9.11Criar Ampiente para l'este de Escada			Atraso no Desenvolvimento da Simulação e	Reunião com o responsável da atividade para	24
do pesenvolvimento de sortivare reorganização	0.9.1	Criai Ambiente para Teste de Escada	do Desenvolvimento de Software	reorganização	3n

ID	TAREFA	RISCO	AÇÃO	CUSTO
6.9.2	Testar da Marcha Escada	Atraso no Desenvolvimento da Simulação	Reunião com o responsável da atividade para reorganização	3h
6.10	Percepção	Atroco no Dosonyolvimonto do Cimulação o	Dounião com a reconstável do atividade para	
6.10.1	Criar Ambiente para Teste de Percepção	Atraso no Desenvolvimento da Simulação e do Desenvolvimento de Software	Reunião com o responsável da atividade para reorganização	3h
6.10.2	Testar reconhecimento de pessoas	Atraso no Desenvolvimento da Simulação	Reunião com o responsável da atividade para reorganização	3h
6.10.3	Testar Identificação de Terreno	Atraso no Desenvolvimento da Simulação	Reunião com o responsável da atividade para reorganização	3h
7	Integração		reorganização	
7.1	Aquisição			
7.1.1	Adquirir Componentes	Atraso na Montagem Alteração do custo previsto	Reunião com a equipe para discutir formas de contornar o falha na atividade.	48h
7.2	Fabricação de Peças			
7.2.1	Usinar Alumínio	Atraso na Montagem	Reunião com o responsável da atividade para reorganização ou alterar material utilizado	24h
7.2.2	Usinar Nylon	Atraso na Montagem	Reunião com o responsável da atividade para reorganização ou alterar material utilizado	24h
7.2.3	Fabricar Peças 3D	Atraso na Montagem	Reunião com o responsável da atividade para	24h
7.3	Montagem		reorganização	
7.3.1	Estrutura Elétrica			
7.3.1.1	Acoplar placas de Potência	Atraso na Montagem	Reunião com a equipe para realizar uma	24h
			força tarefa na atividade Reunião com a equipe para realizar uma	
7.3.1.2	Montagem dos Cabos e Conectores	Atraso na Montagem	força tarefa na atividade	24h
7.3.1.3	Conexão dos Cabos e Conectores	Atraso na Montagem	Reunião com a equipe para realizar uma força tarefa na atividade	24h
7.3.2	Acoplar Motores	Atraso na Montagem	Reunião com a equipe para realizar uma	24h
722	Manta Cistana da Dasfriana esta		força tarefa na atividade Reunião com a equipe para realizar uma	245
7.3.3	Montar Sistema de Resfriamento	Atraso na Montagem	força tarefa na atividade	24h
7.3.4	Acoplar Sensores	Atraso na Montagem	Reunião com a equipe para realizar uma força tarefa na atividade	24h
7.3.5	Acoplar LEDs	Atraso na Montagem	Reunião com a equipe para realizar uma	24h
726			força tarefa na atividade Reunião com a equipe para realizar uma	241
7.3.6	Prender as Patas	Atraso na Montagem	força tarefa na atividade	24h
7.3.7	Finalizar montagem do robô	Atraso na Monografia	Reunião com a equipe para realizar uma força tarefa na atividade	24h
7.4	Software			
7.4.1	Gait Controller		Reunião com o responsável da atividade para	
7.4.1.1	Desenvolver Controladores [Motores Físicos]	Atraso no Software do Robô	reorganização	6h
7.4.1.2	Desenvolver Algoritimo Marcha Tripod	Atraso no Software do Robô	Reunião com o responsável da atividade para reorganização	24h
7.4.1.3	Desenvolver Algoritimo Marcha Escada	Atraso no Software do Robô	Reunião com o responsável da atividade para reorganização	24h
7.4.2	Localização		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
7.4.2.1	Aquisição de Dados	Atraso no Software do Robô	Reunião com o responsável da atividade para reorganização	3h
7.4.2.1.1	Adquirir Dados de Localização do IMU	Atraso no Software do Robô	Reunião com o responsável da atividade para	3h
74212	Adquirir Dados de Localização da Câmera	Atraso no Software do Robô	reorganização Reunião com o responsável da atividade para	3h
7.4.2.1.2	Auquirir Dados de Localização da Carriera	Atraso no sortware do Robo	reorganização	311
7.4.2.1.3	Adquirir Dados de Localização do LIDAR	Atraso no Software do Robô	Reuniao com o responsavel da atividade para reorganização	3h
7.4.2.1.4	Adquirir Dados de Localização do GPS	Atraso no Software do Robô	Reunião com o responsável da atividade para reorganização	3h
7422	Utilizar Pacote Para Fusão Sensorial	Atraso no Software do Robô	Reunião com o responsável da atividade para	3h
7.4.3	Interface HM	Attase tie seitware de tiese	reorganização	
	Fazer movimento utilizando JoyStick	Atraso no Software do Robô	Reunião com o responsável da atividade para	24h
	·		reorganização Reunião com o responsável da atividade para	
	Desenvolver Interface de Monitoramento	Atraso no Software do Robô	reorganização Reunião com o responsável da atividade para	24h
	Configurar LEDs Indicativos	Atraso no Software do Robô	reorganização	24h
7.4.4	Navegação		Reunião com o responsável da atividade para	
7.4.4.1	Definir Estrategia de Navegação	Atraso no Software do Robô	reorganização	3h
7.4.4.2	Implementar Pacotes de Navegação	Atraso no Software do Robô	Reunião com o responsável da atividade para reorganização	24h
7.4.5	Percepção		- ,	
7.4.5.1	Analise de Terreno		Reunião com o responsável da atividade para	
	Criar Algoritimo de Analise de Terreno	Atraso no Software do Robô	reorganização	24h
7.4.5.2	Detecção de Calor		Reunião com o responsável da atividade para	
7.4.5.2.1	Criar Algoritmo de Análise de Temperatura	Atraso no Software do Robô	reorganização	24h
7.4.5.2.2	Algoritimo para Detecção de Vítimas	Atraso no Software do Robô	Reunião com o responsável da atividade para reorganização	24h
	Conclusão			
7.5	Tostos do Doserror			
7.5 7.5.1	Testes de Desempenho		Reunião com a equipe para realizar uma	
7.5 7.5.1	Testes de Desempenho Testar Desempenho da Bateria	Atraso na Monografia	Reunião com a equipe para realizar uma força tarefa na atividade	24h
7.5 7.5.1 7.5.1.1	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	Atraso na Monografia Atraso na Monografia		24h 24h

ID	TAREFA	RISCO	AÇÃO	custo
7.5.1.4	Testar Desempenho da Navegação	Atraso na Monografia	Reunião com a equipe para realizar uma força tarefa na atividade	24h
7.5.2	Comparar Com Outras Versões	Atraso na Monografia	Reunião com a equipe para realizar uma força tarefa na atividade	24h
8	Gestão de Projetos			
8.1	TP1			
8.1.1	T0 - Termo de Autorização do Projeto	Atraso na Documentação	Reunião com o orientador	4h
8.1.2	T1 - Escopo do Projeto	Atraso na Documentação	Reunião com a equipe para realizar uma força tarefa na atividade	4h
8.1.3	T2 - Plano de Execução	Atraso na Documentação	Reunião com a equipe para realizar uma força tarefa na atividade	4h
8.1.4	T3 - Proposta Comercial	Atraso na Documentação	Reunião com a equipe para realizar uma força tarefa na atividade	4h
	T4 - PMG Canvas	Atraso na Documentação	Reunião com a equipe para realizar uma força tarefa na atividade	4h
8.2	TP2			
9	Monografia			
9.1	Introdução			
9.1.1	Escrever Introdução PT1	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.1.2	Escrever Objetivos	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.1.3	Desenvolver a justificativa do projeto	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.1.4	Escrever Justificativa	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.2	Referencial Teorico			
9.2.1	Separar assuntos para o referencial teorico	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	24 horas
9.2.2	Escrever Contextualização Histórica	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.2.3	Escrever Robotíca Móvel	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.2.4	Escrever Bioinspirados e a Classificação por Quantidade de Pernas	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.2.5	Escrever História do Rhex e Adaptações	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.2.6	Escrever Marchas	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.3	Materiais e Métodos			
9.3.1	Apresentar a metodologia	Mudança de Metodologia	Reunião com a equipe para estudo de uma metodologia de projeto melhorada	24 horas
9.3.2	Escrever Metodologia	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.3.3	Escrever Materiais	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.5	Escrever Desenvolvimento/Resultados	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas
9.6	Escrever Conclusão	Atraso na Monografia	Reunião com orientador e a equipe para correção e discursão da atividade	168 horas