

Relatório Descritivo

Sistema de localização por fusão GPS/INS/Altímetro

Geovany Araújo Borges

Laboratório de Robótica e Automação (LARA)

Grupo de Automação, Robótica e Visão Computacional (GRAV)

Departamento de Engenharia Elétrica - FT - UnB

Caixa Postal 4.386 - Brasília - DF - Brasil

18 de novembro de 2007

Resumo

O resumo deve ser iniciado por uma breve frase expondo o principal objeto do relatório. Em seguida suas características são mostradas. Simulações e experimentos, se houver, devem ser brevemente comentados.

1 Introdução

Um primeiro blá introduzindo ao leitor o contexto do problema, uma breve descrição, o que foi realizado e o teor do resto do documento [1].

Esse modelo está pronto para ser aberto no Texniccenter, bastando clicar em `report.tcp`. Enquanto estiver editando, visualize rapidamente o resultado compilando para gerar apenas `.DVI` (opção `Latex => DVI`). Para a versão final, gere `.PDF` com a opção `Latex => PS => PDF`. As figuras são em formato `.EPS`. Gere a figura em qualquer editor gráfico e converta para um formato conhecido (`.PNG`, `.JPG`, etc.). Abra a figura no GIMP e converta para `.EPS`.

O restante deste documento está organizado nas seguintes seções. A Seção 2 descreve uma coisa. Uma outra coisa é descrita na Seção 3. Considerando-se o que foi apresentado, a Seção 4 apresenta as conclusões deste relatório.

2 Seção primeira

3 Seção segunda

4 Conclusões

Referências

[1] Wayne Johnson. *Helicopter Theory*. Dover, 1980.

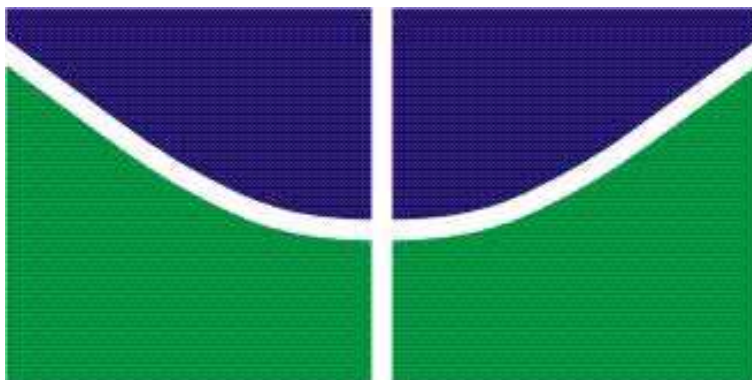


Figura 1: Figura exemplo.