

Introdução à Robótica

Grupo 8 – Robocop

Professor: Mário Fernando

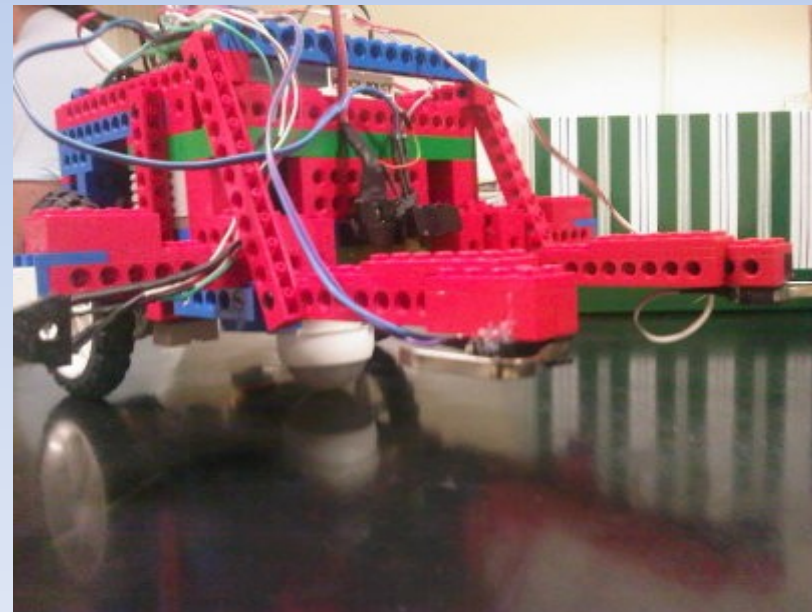
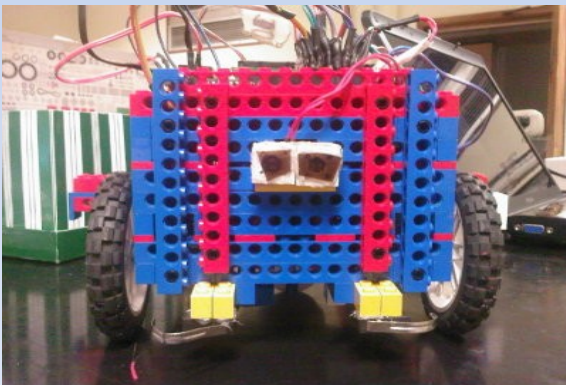
Integrantes:

- Diógenes Evangelista – Eng. C & A
- Eloízio Salgado – C. Comp.
- Franklin Almeida – C. Comp.



Sensores

- 4 sensores de toque: 2 na parte traseira e 2 na parte dianteira.
- 2 sensores óptico ativos: Um na lateral do robô para seguir parede. Outro para detectar a presença de blocos.
- 2 LDR: Um para detectar quando a luz é acessa. Outro para identificar os blocos.
- 2 sensores de luz polarizadas.



E s t r a t é g i a

1. I d e n t i f i c a r q u a n d o a l u z é a c e s s a .
2. O r i e n t a r o r o b ô p a r a l a t e r a l d i r e i t a .
3. I r p a r a a l a t e r a l e s e g u i r p a r e d e .
4. S e m o v e r a t é e n c o n t r a r a l g u m b l o c o .
5. I d e n t i f i c a r e s t e b l o c o .
6. P e g a r (o u n ã o) o b l o c o .
7. R e t o r n a r à b a s e c o m o b l o c o e r e p e t i r
p a s s o 3 o u d e s v i a r d o b l o c o e r e p e t i r
p a s s o 4 .