

INTRODUÇÃO À ROBÓTICA

Grupo 8

SMART FOOL

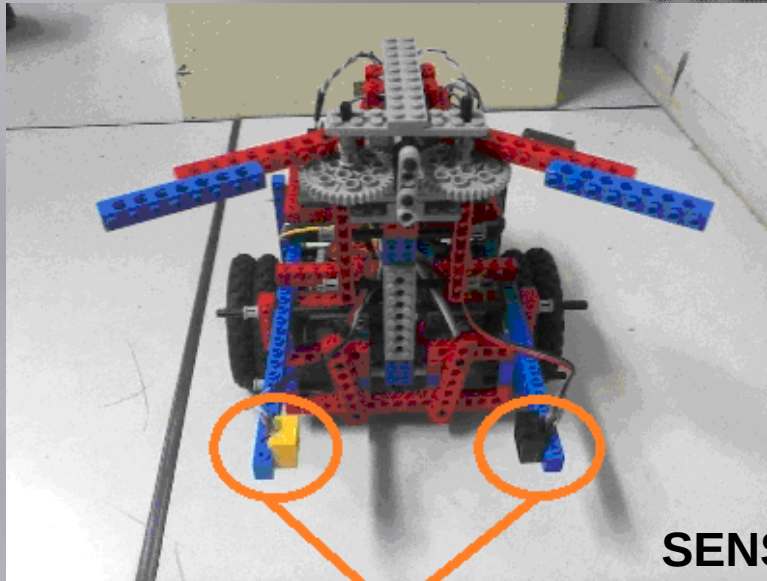
Alisson Rodrigo Dos Santos

Sistemas de Informação

Mateus Rodrigues Martins

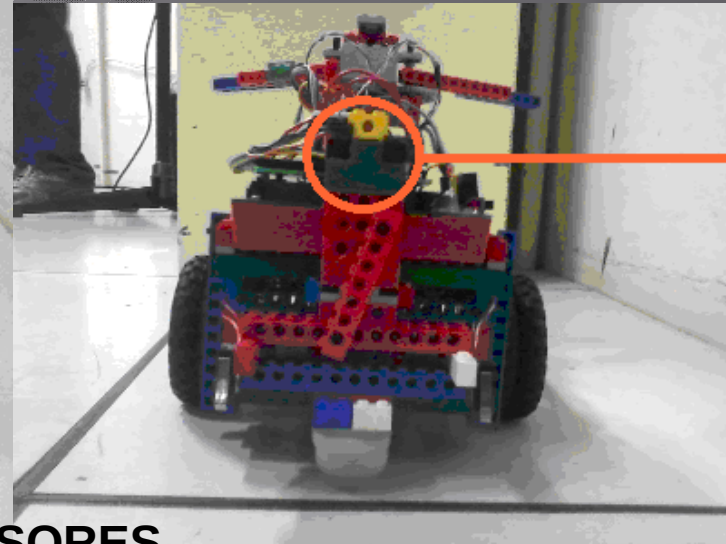
Engenharia de Controle e Automação

Robô

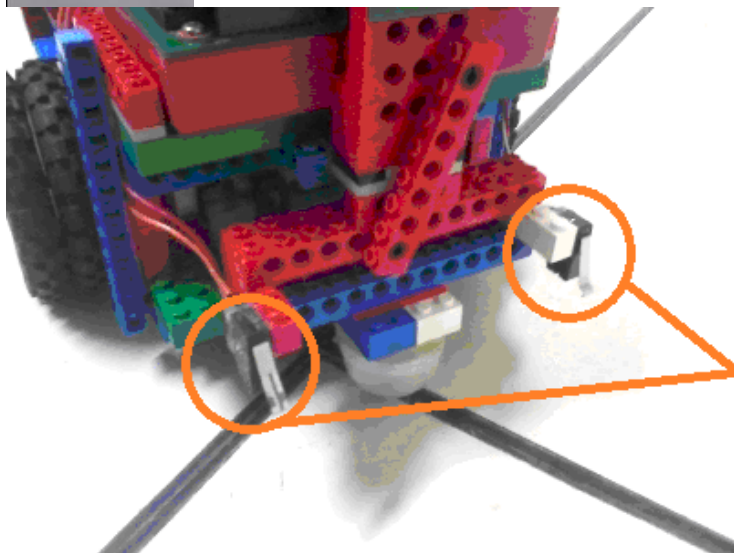


Sensores de detecção de obstáculo

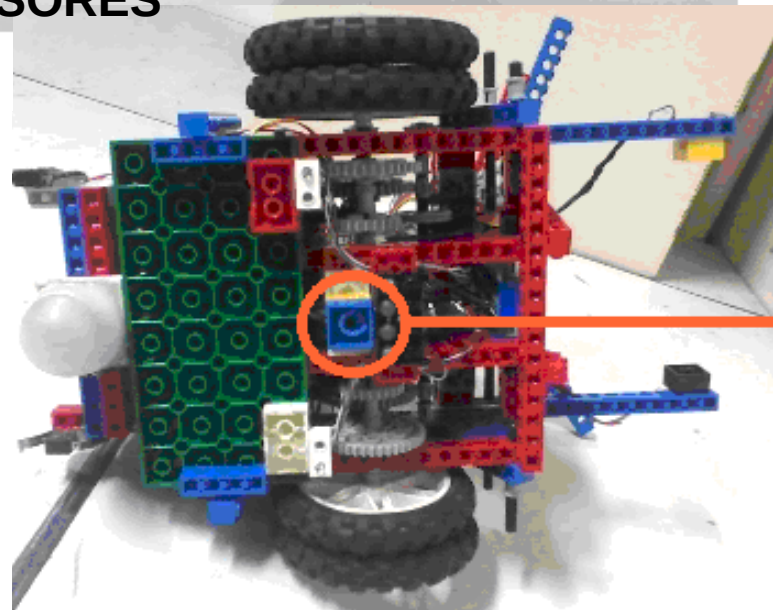
SENSORES



Sensor de luz polarizada

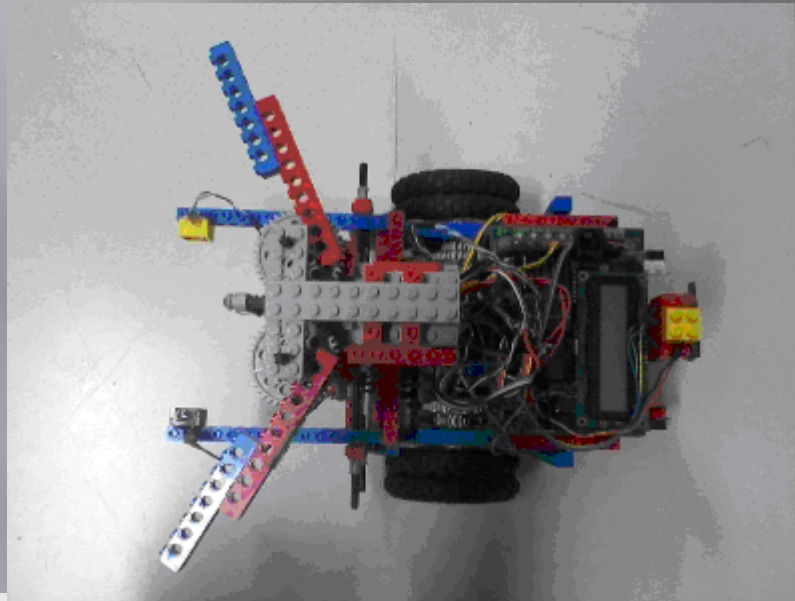


Sensores de toque traseiros (bumpers)

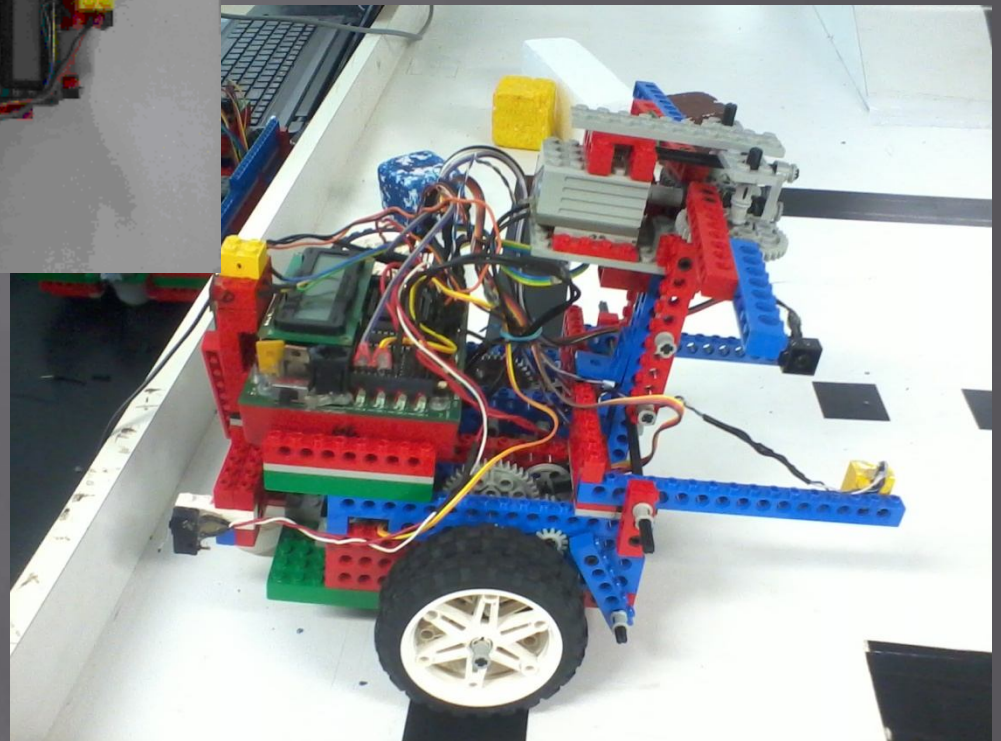
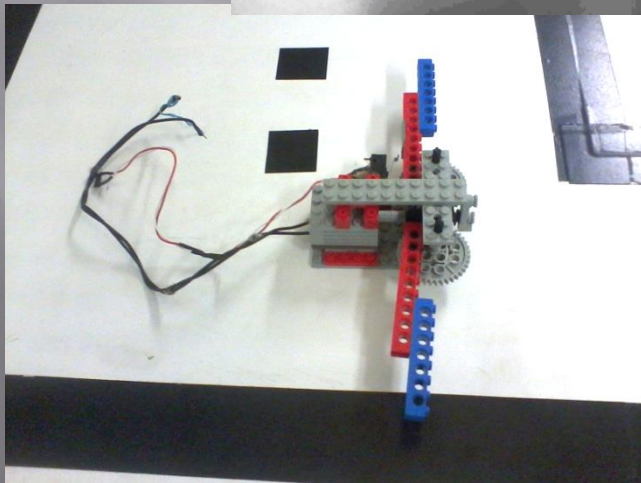


Sensor de Partida

Robô



Garra para coletar blocos no alto das torres inimigas



Estratégia

- ▣ Inicialmente
 - Movimentação via Wave Front
 - Ataque com catapulta
 - Defesa das torres
- ▣ Mudanças após especificação da prévia
 - Avançar sobre o campo inimigo usando controle PD
 - Capturar refém usando a garra construída
 - Derrubar torres inimigas com movimento do Robô

Estratégia

