

ALQUIMISTAS

sprint 2

Equipe

ALQUIMISTAS

- Bruno Leão
- Filipe Kikuchi
- Gabriela Rodrigues
- Henrique Santos
- Jackson Aguiar
- Luana Parra
- Vitor Zeferino

Agenda da apresentação

Protótipo

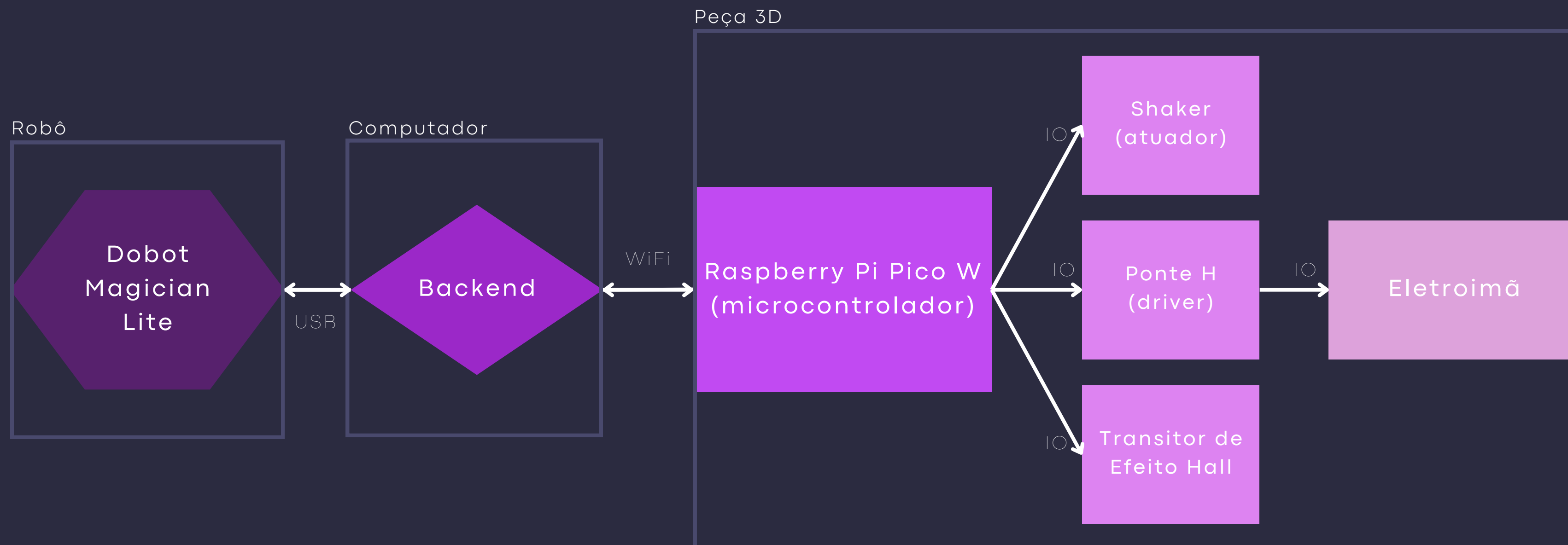


Documentação

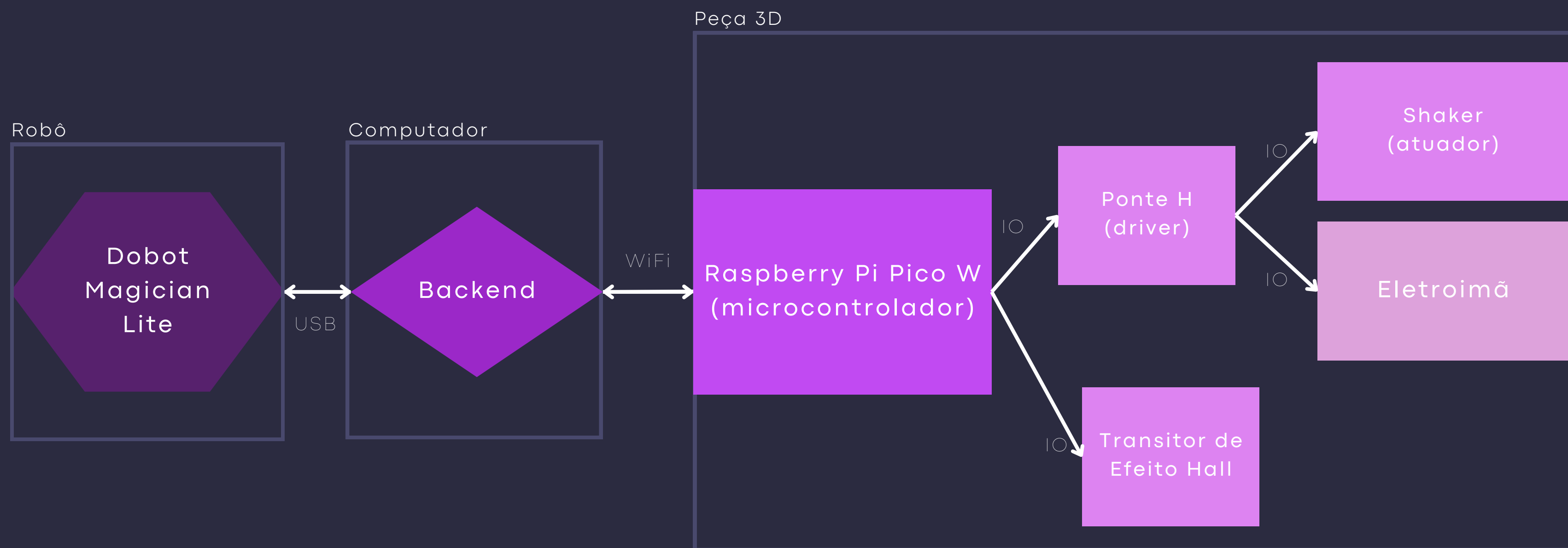


Interface

Arquitetura da solução - V0

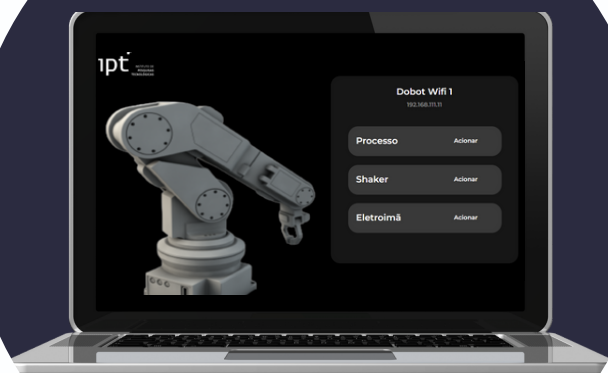


Arquitetura da solução - V1

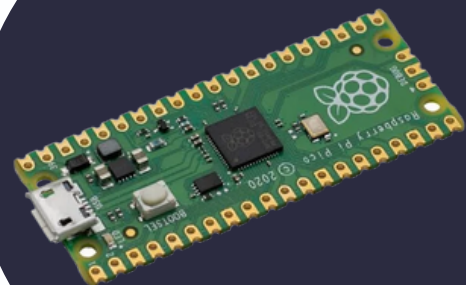


Entradas e Saídas

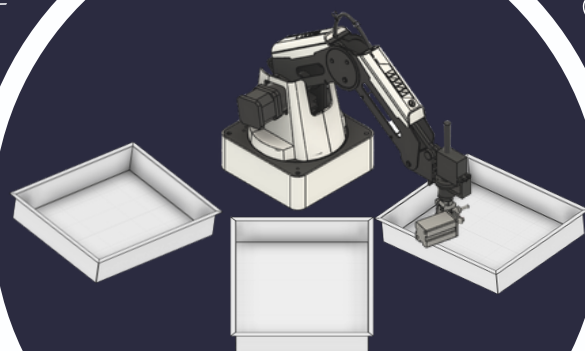
Interface



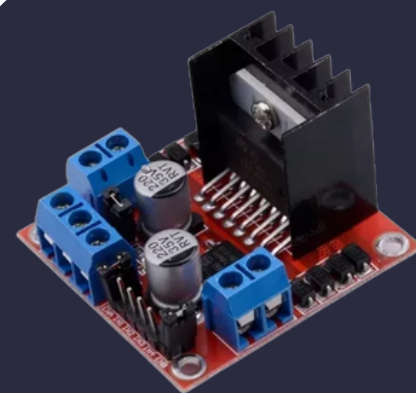
Microcontrolador



Garra Robótica + Bacias



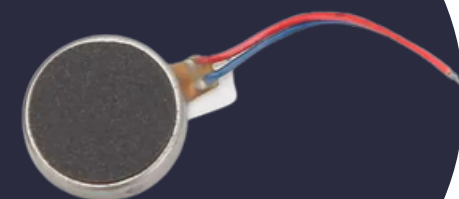
Ponte H



Eletrôimã



Shaker



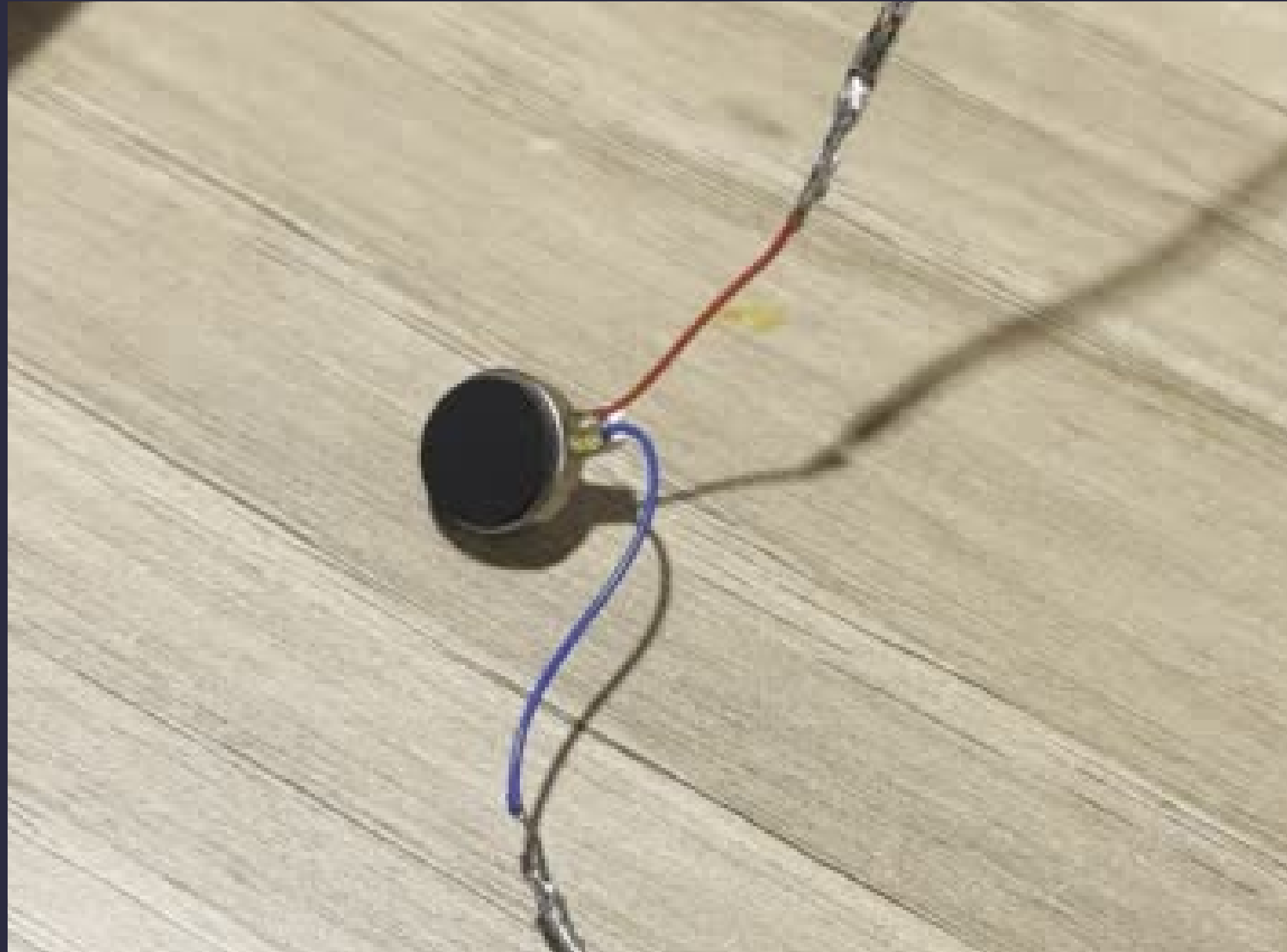
Protótipo



etapa 1 - robô

Movimentação do braço robótico atingindo as três bandejas.

Protótipo



etapa 2 - shaker

Funcionamento do shaker
reponsável por chacoalhar
as bandejas.

Protótipo



etapa 3 - eletroimã

Funcionamento do imã que vai recolher o material magnético.

Protótipo



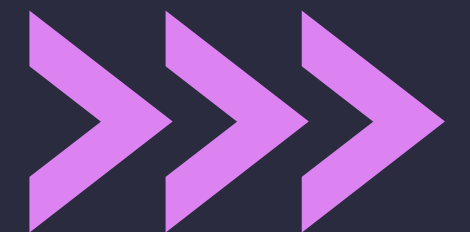
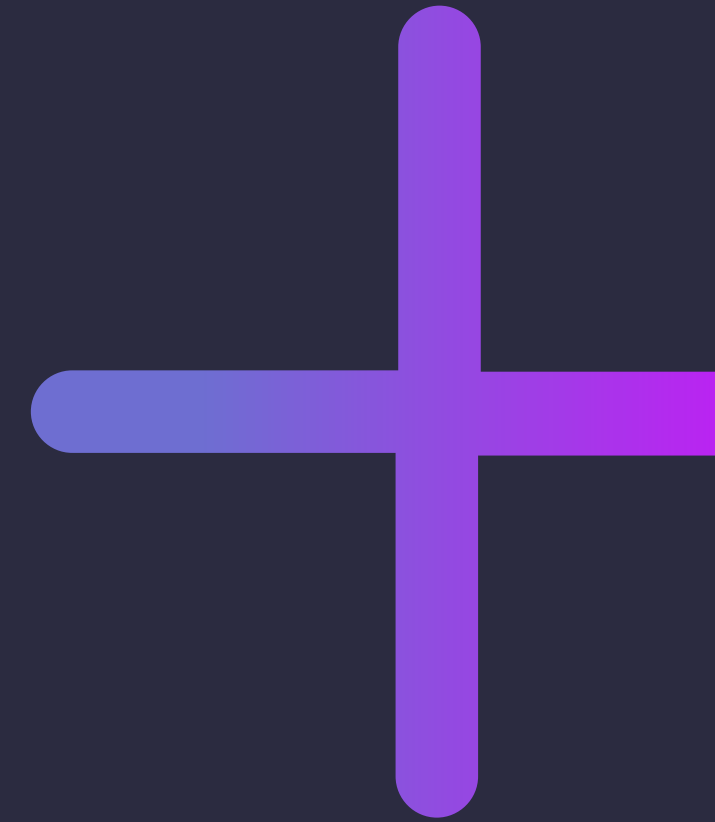
etapa 4 - Funcionamento Completo

Movimentação completa - teste com uma moeda.



Wireframe

Interface de Interação com o Usuário



1

Interface

Integração entre
Interface e Hardware

Controle de
Componentes

Possíveis Novas
Funcionalidades

2

Embarcados

Integração entre
Interface e Hardware

Sistema de Medição
de Campo Magnético

Acoplamento de Imãs

3

Robô e Periféricos

Acionamento
Automatizado

Performance de Trajeto

Registro de Ciclo

Testes de Barreiras



OBRIGADO