



# ALQUINISTAS



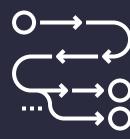
## Equipe

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

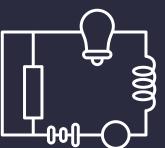


## Agenda da apresentação

Arquitetura



Circuito

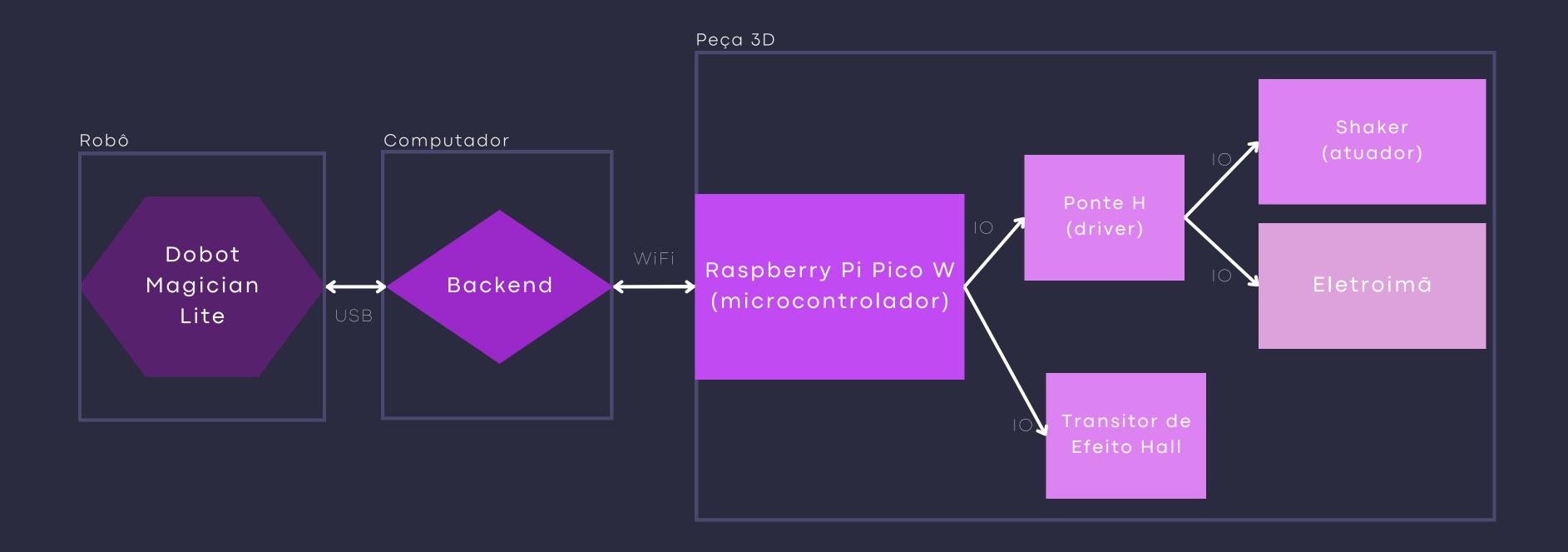






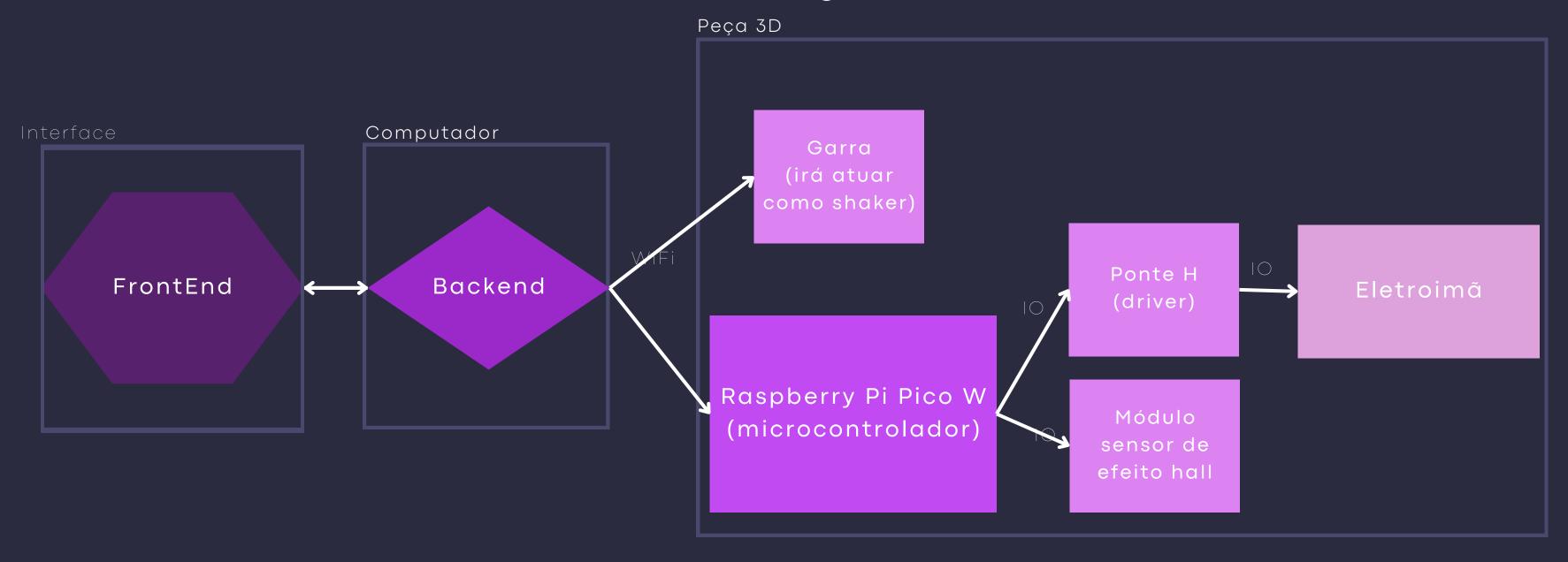


## Arquitetura da solução - V1





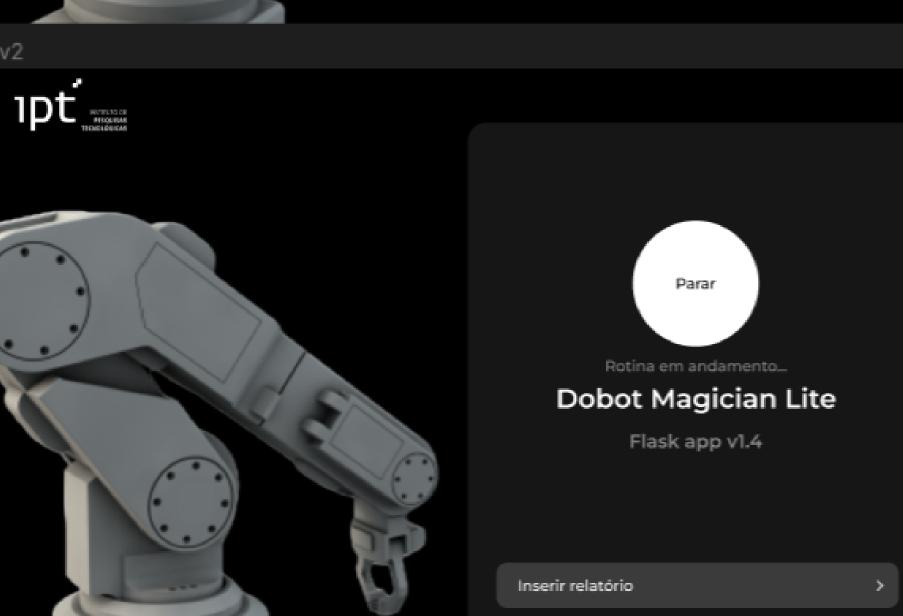
## Arquitetura da solução - V2



# Interface do Usuário







#### v2 - add report





## Componentes

### Eletrônico

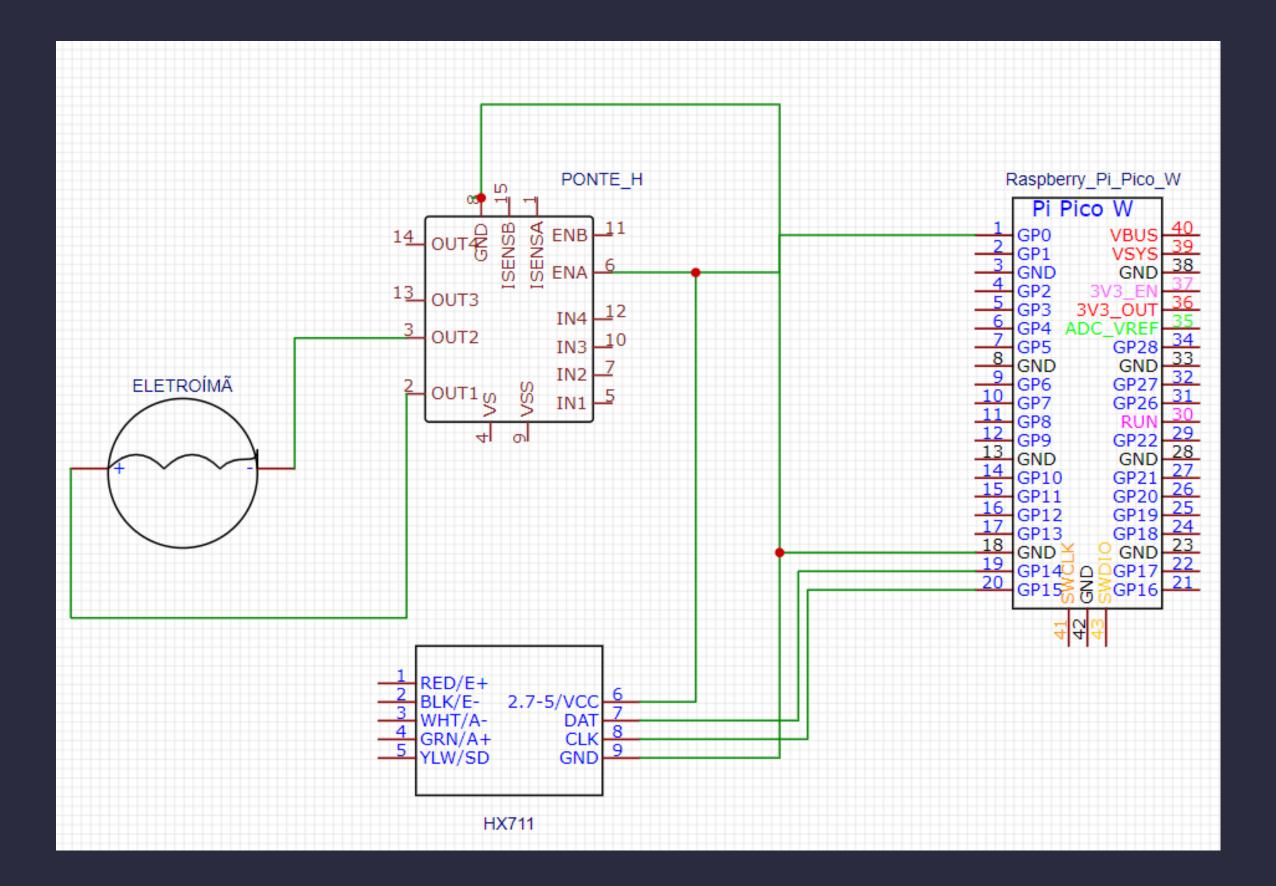
- PCI
- Esquemático
- Eletroimã
- Ponte H
- Microcontrolador
- Módulo Sensor Hall

#### Mecânico

Garra com o eletroimã



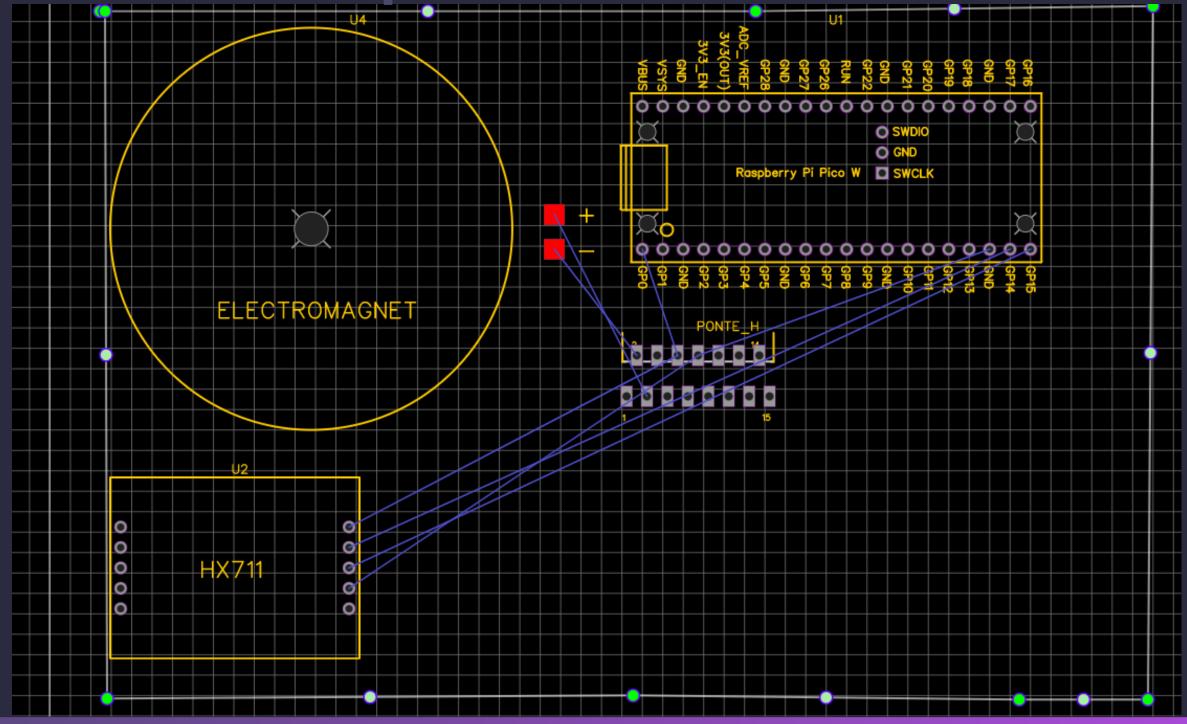
## Esquema Eletrônico Circuto





## Esquemático da placa

Placa de Circuito Impresso





#### Interface

- Integração entre Interface e Hardware
- Controle de Componentes
- Possíveis Novas Funcionalidades



#### Embarcados

- Integração entre Interface e Hardware
- Sistema de Medição de Campo Magnético
- Acoplamento de Imãs



#### Robô e Periféricos

- Acionamento Automátizado
- Performance de Trajeto
- Testes de Barreiras







#### Interface

Possíveis Novas Funcionalidades

Melhorias no design e experiência do usuário



#### Embarcados

+1 Raspberry Pi Pico como soft AP

Controle da célula de carga

Acoplamento de Imãs



#### Robô e Periféricos

Ajustes finos

Melhoria do Trajeto

Testes de Barreiras







## Protótipo

## Demonstração no laboratório

Integração do Frontend, Dobot e Raspberry.









