
TESTE DE MOVIMENTAÇÃO DOS SERVO-MOTORES

Objetivos

Verificar o comportamento do robô executando alguns movimentos em um dos braços.

DATA

10 AGOSTO 2018

Descrição do teste

Os motores são alimentados e seus controladores executados. A partir daí, valores de posição são publicados e o comportamento do robô verificado.

LOCALIDADE

SENAI CIMATEC
SALVADOR - BAHIA

Mandruvah team

Cleber
Carlos
Ícaro
Davi

15:20

O braço do robo foi levantado até a posição “home” com as duas juntas sendo movimentadas ao mesmo tempo. Antes de atingir a posição determinada, o motor com id 21 apresentava erro de overload.

16:10

Quando o robô começa o movimento já proximo da posição final, “home”, o braço consegue alcançar o objetivo. Depois de cerca de 5 minutos nessa posição, um erro de overheat é apresentado.