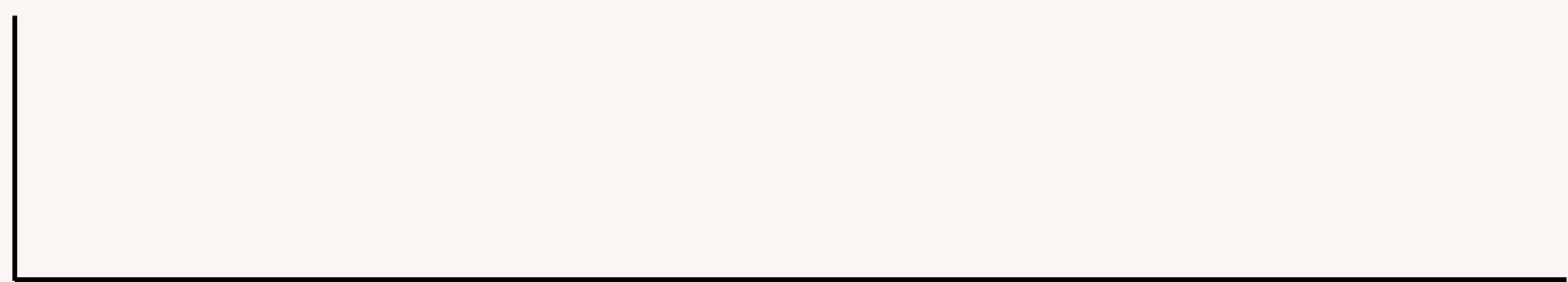


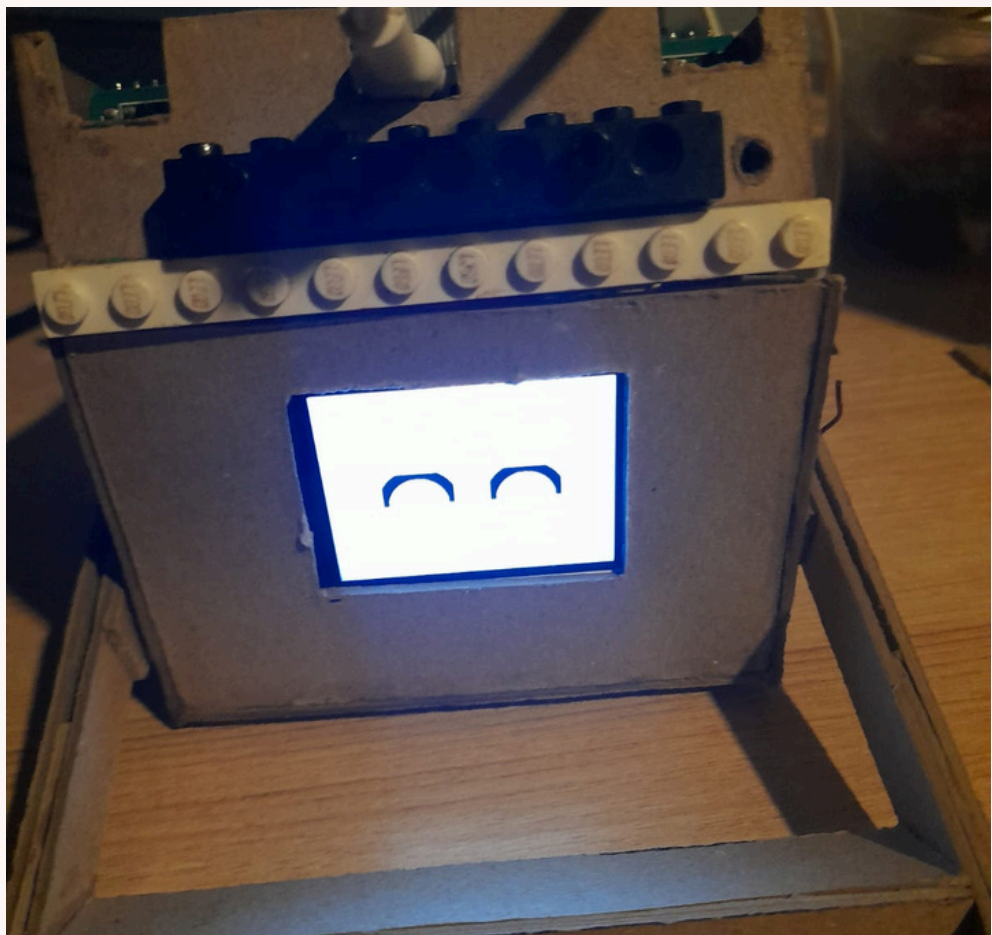


ITERATIVE COMPANION (I-C)

por Fábio Gabriel

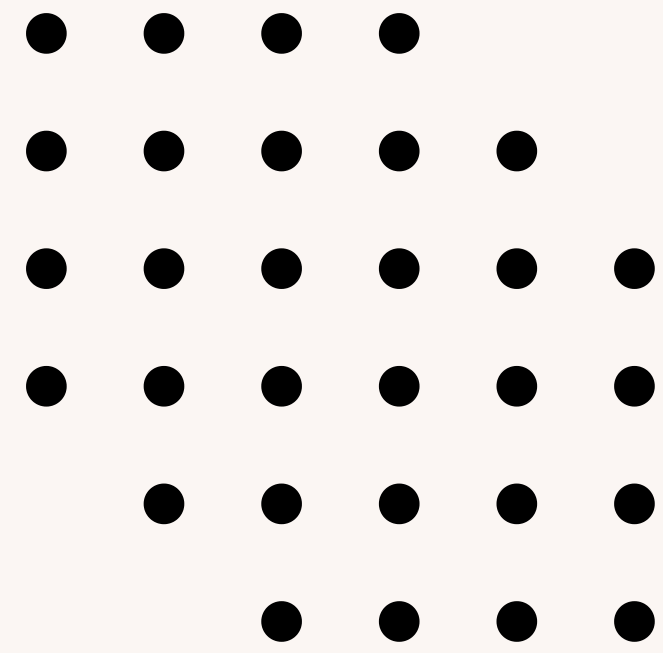


DESCRIÇÃO DO PROBLEMA



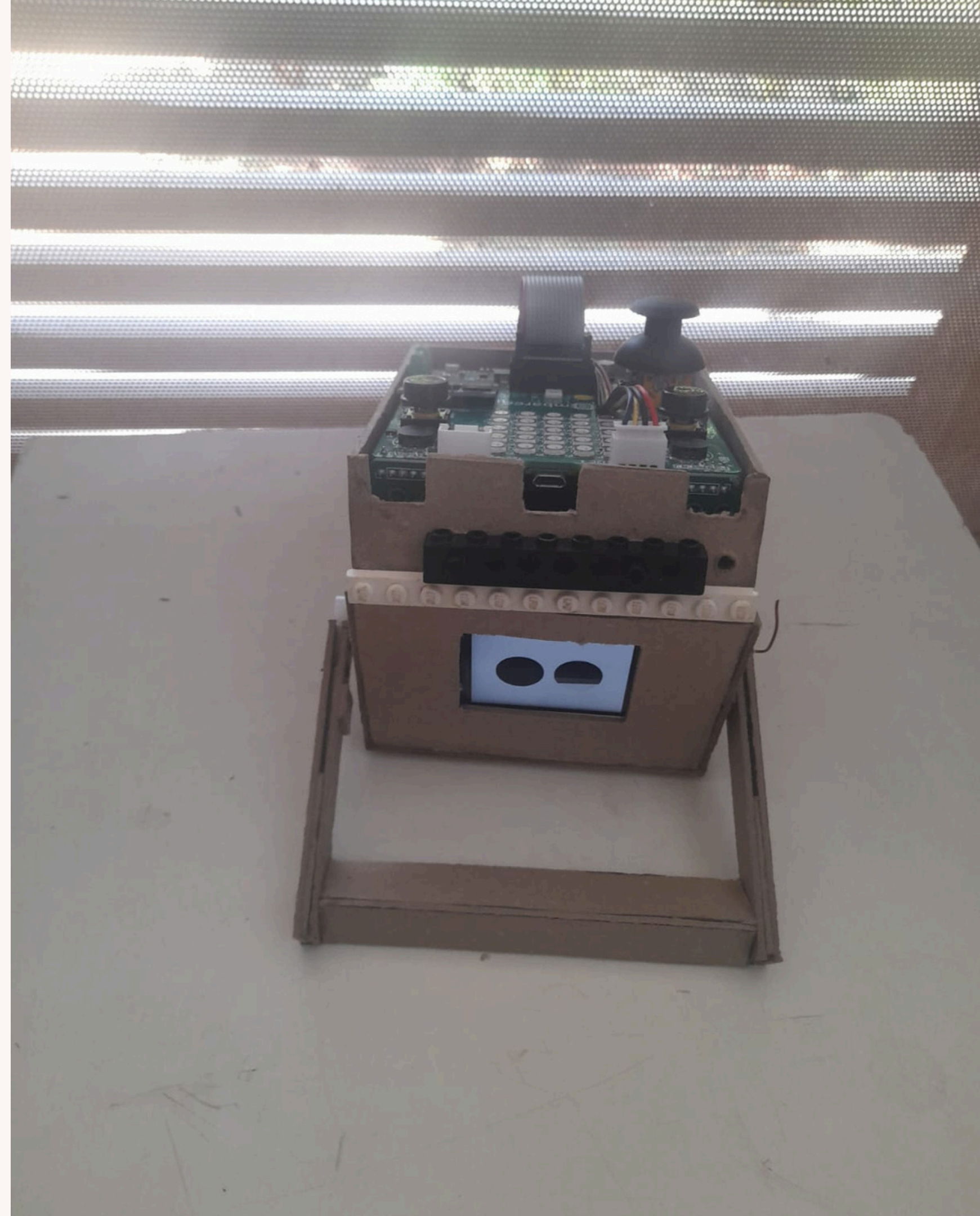
PÚBLICO ALVO

- Indivíduos em busca de companhia
- Educadores e instituição de ensino
- Entusiastas de Robótica e programação



REQUISITOS

- Interação Visual
- Interação Sonora
- Reação ao Ambiente
- Comportamentos de Companhia
- Ser modular





LISTA DOS COMPONENTES

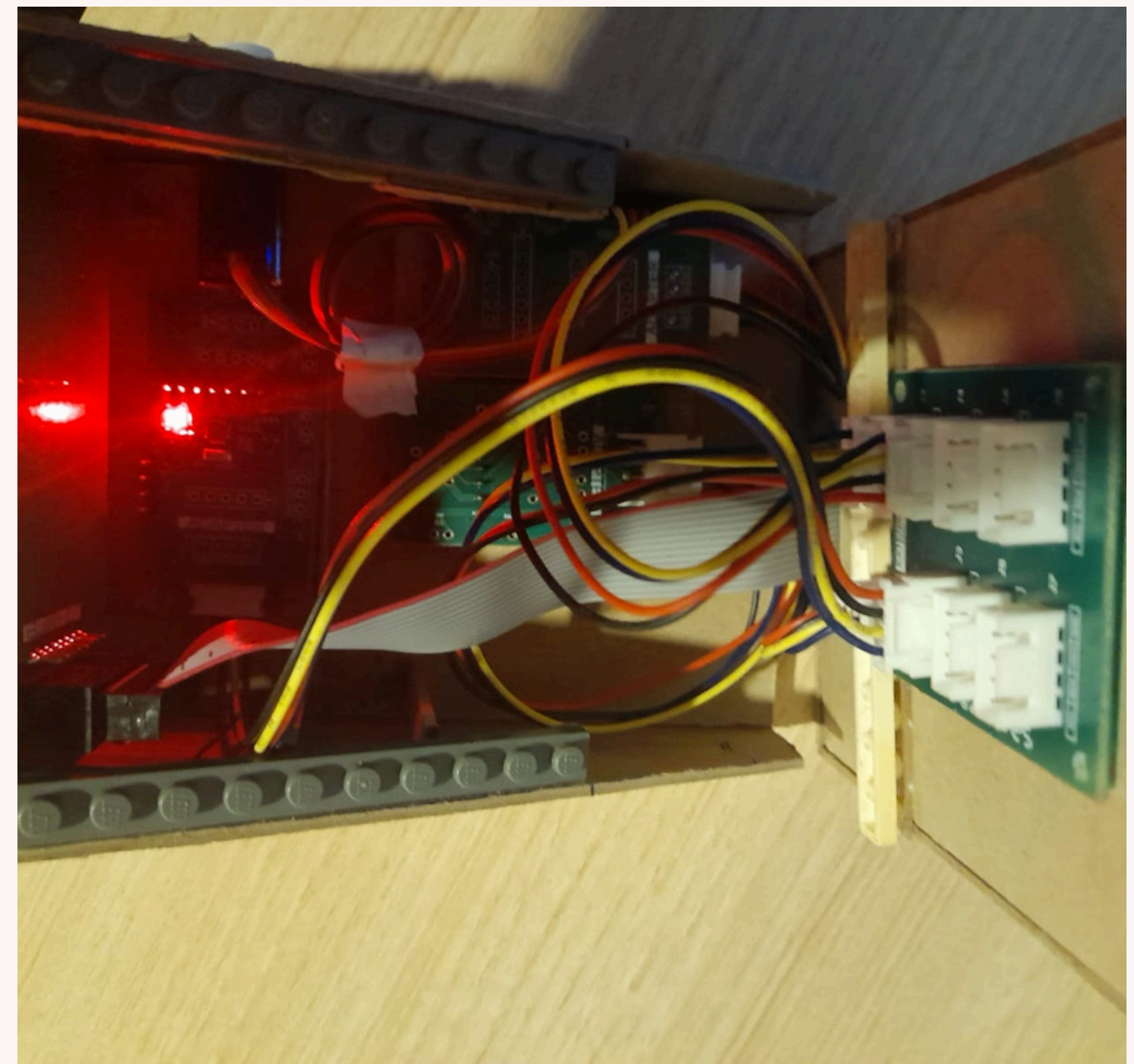
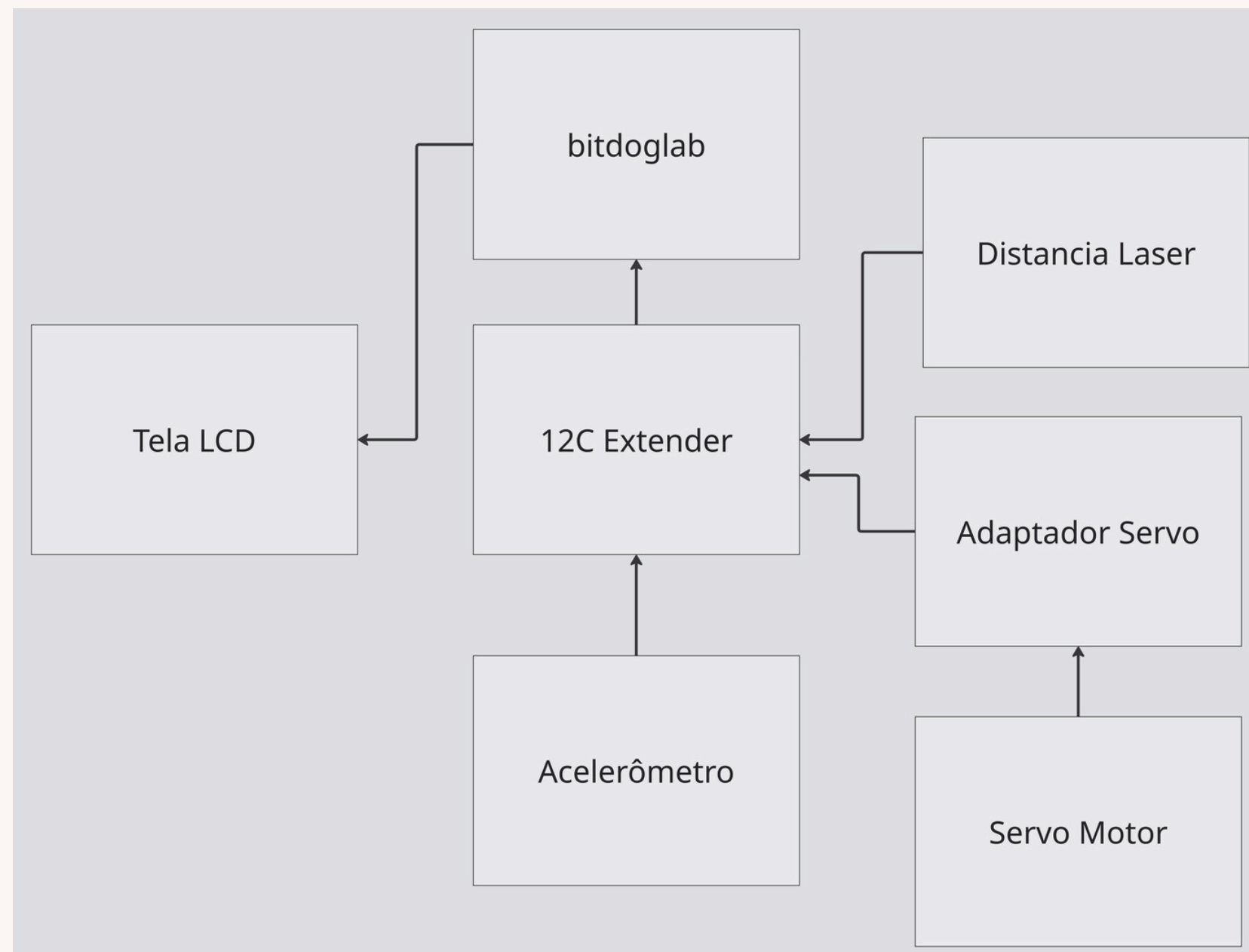
- 
- 1 Bitdoglab
 - 2 Sensor Laser
 - 3 Servo motor
 - 4 Display LCD
 - 5 Acelerômetro

ARQUITETURA E MODELAGEM

A BitDogLab será o cérebro do robô, processando dados dos sensores e controlando os atuadores. As Behavior Trees serão a camada de inteligência artificial responsável por gerenciar todos os comportamentos do robô



DIAGRAMA DE HARDWARE



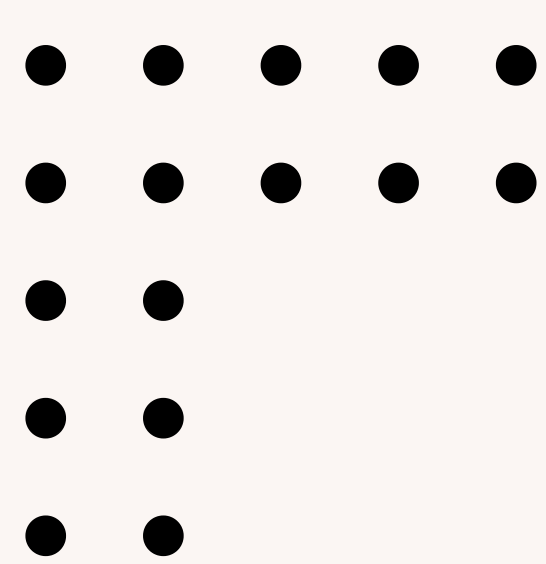
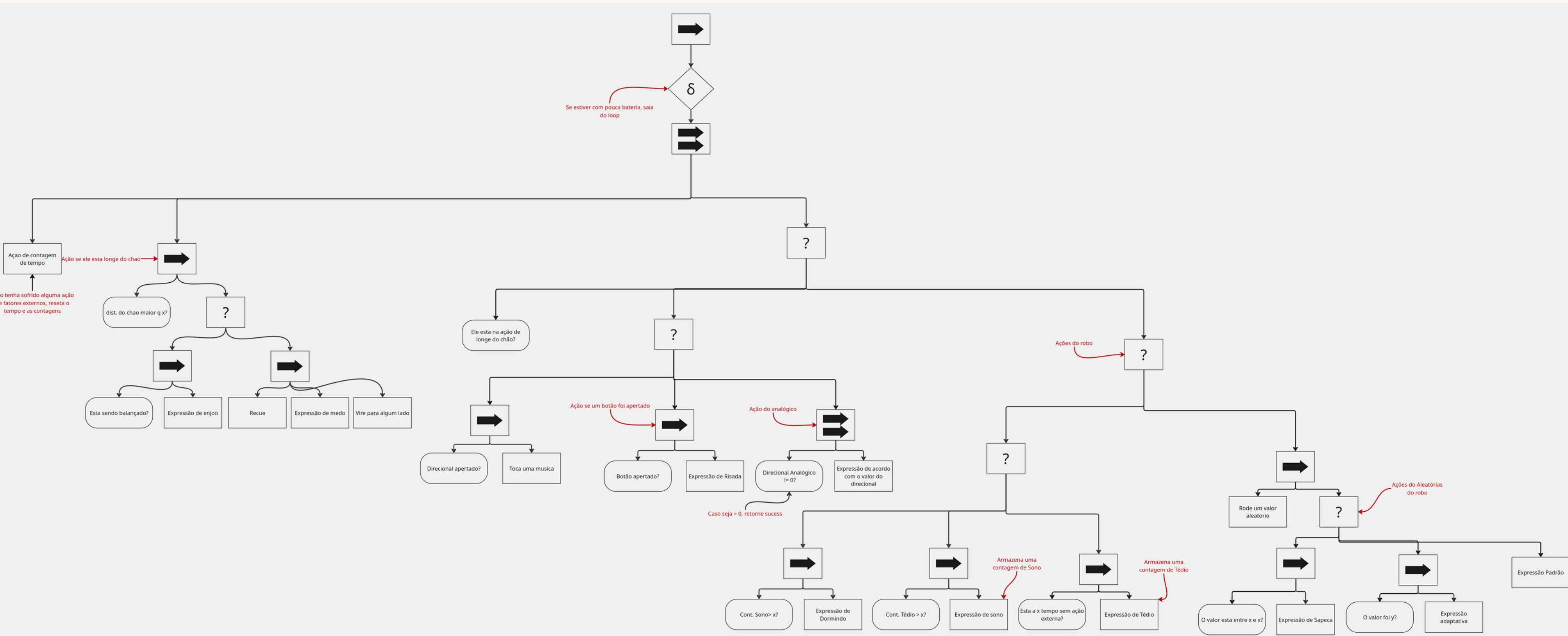
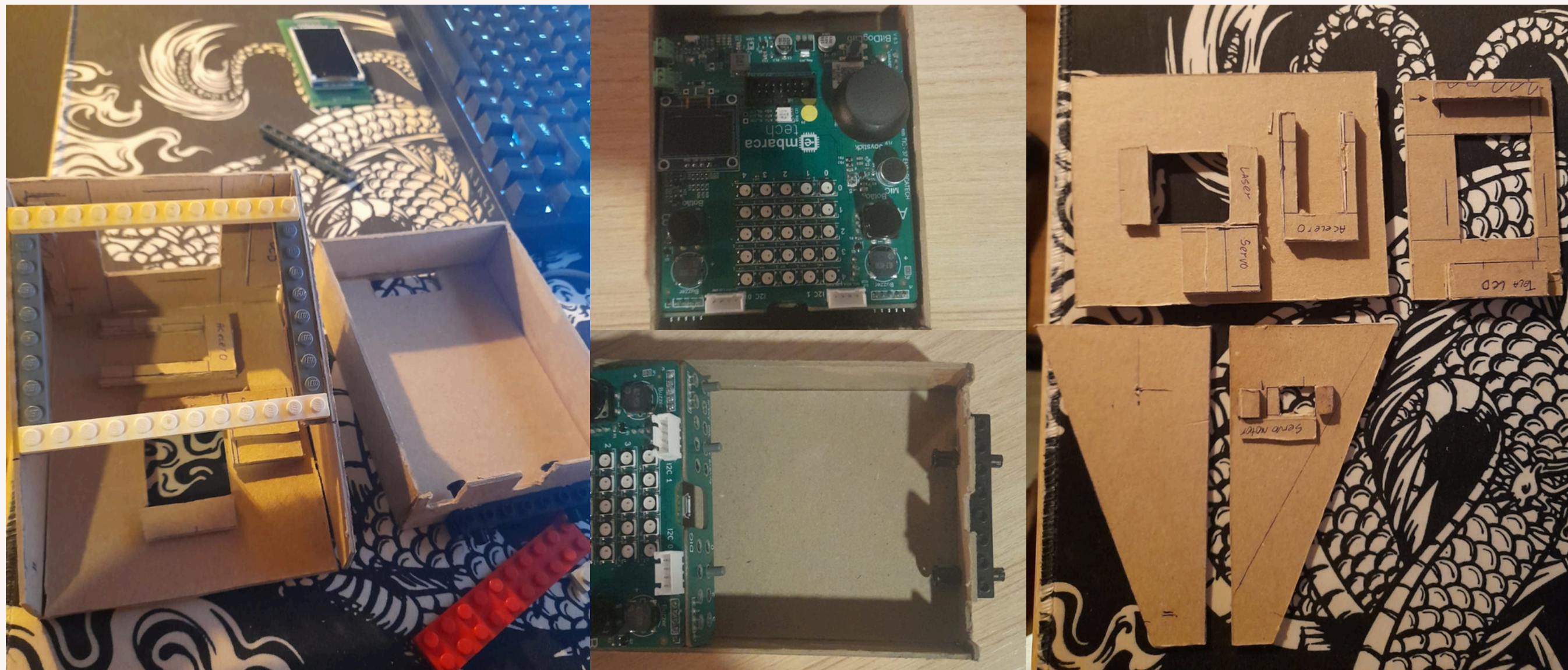


DIAGRAMA DE SOFTWARE



ESTRUTURA E MONTAGEM



FUNCIONALIDADES E RESULTADOS

