



## **Origin RAS UFCG**

### **Etapa 1**

#### **Missão 1.0: Conhecendo o CoppeliaSim**

Aluno: Fábio Augusto Almeida Marçal

Matrícula: 121110767

## Objetivo

Aprender o básico sobre um simulador robótico. Entenda sobre a interface e seu sistema de hierarquia por meio da visualização de modelos robóticos disponíveis.

## Procedimento

Para montar o pêndulo, foi feito o uso de um cuboide como apoio, uma junta de revolução colocada no topo do apoio para fazer a rotação do pêndulo, e um outro cuboide para ser o peso do pêndulo. O apoio é colocado como o mais alto da hierarquia, seguido da junta de revolução e do pêndulo, respectivamente. Além disso, a dinâmica do apoio está desativada. Com um ângulo de  $30^\circ$  inicial na junta de revolução, é dado início a simulação do pêndulo que fica continuamente indo e voltando em uma angulação de  $30^\circ$  a  $-30^\circ$ .

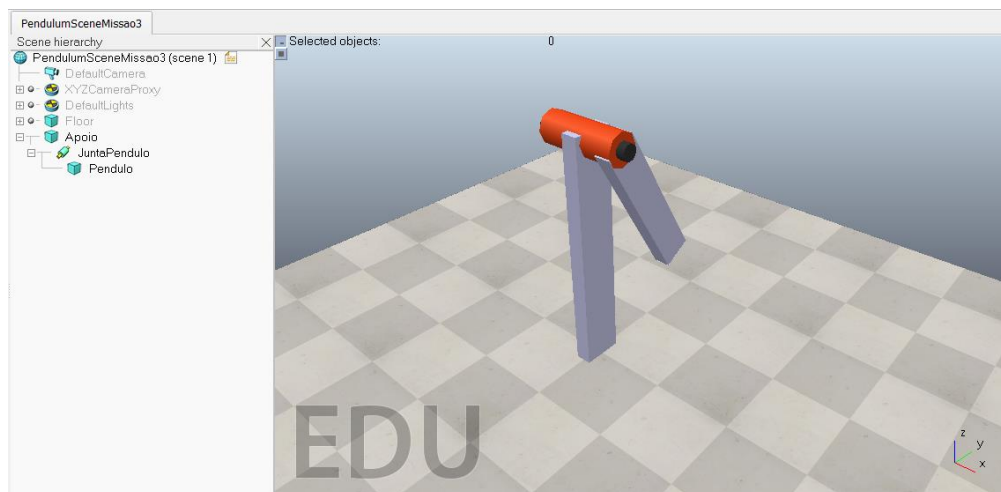


Figura 1 – Montagem do pêndulo no Coppeliasim