



UNIVERSIDADE FEDERAL DE CAMPINA GRANDE – UFPG
CAPITULO ESTUDANTIL DE ROBÓTICA E AUTOMAÇÃO

MISSÃO ARDUINO (RAS IEEE)

Autor: Gabriel Nazario Gonçalves (*)

*gabriel.goncalves@estudante.ufcg.edu.br

CAMPINA GRANDE – PB

2023

1. Simulação

Para a simulação, foi utilizado 4 cuboides, sendo dois para base, um para o pilar (no qual foi colocada a junta) e um para o pêndulo.

Para a efetivação da simulação, nas peças que não iriam se mover, foi desativada a opção de *Body is dynamic*, fazendo com que os corpos não se movimentassem.

Já para a junta e o pêndulo, as opções permaneceram marcadas. Assim, ao deixar o pêndulo na posição de 90° , ao simular, o pêndulo seguiu a trajetória de acordo com a aceleração da gravidade.

Em primeira instancia, o pêndulo se movia de forma muito acelerada, portanto, para a devida observação do pêndulo, foi selecionada a opção de simulação em tempo real.

2. Material utilizado

CoppeliaSim Edu