

Relatório da Missão Arduino

Descrição

O projeto consiste em um suporte estático, uma junta de revolução livre e um eixo dinâmico.

Conteúdo Aprendido

Utilização da interface do CoppeliaSim, apresentação aos conceitos de hereditariedade em objetos e aplicação dos conceitos de dinamicidade e responsividade.

Resultado

O pêndulo tem uma posição inicial de 45° e demora aproximadamente 0,8s para realizar um movimento completo e retornar para a posição inicial.