



UNIVERSIDADE FEDERAL DO MARANHÃO

Fundação instituída nos termos da Lei nº 5.152, de 21/10/1966
São Luís – Maranhão

Departamento de Informática
Disciplina: Introdução a Robótica
Prof.: Areolino Neto

Curso de Ciência da Computação
Período: 2024.1

Gláucia Bonis Norciment - matrícula: 2023041536
2ª Avaliação

- 1) Como se classificam os robôs móveis quanto ao ambiente de mobilidade? (1,0)
- 2) Cite 3 componentes mecânicos de um robô móvel. (0,6)
- 3) Cite 3 componentes eletrônicos de um robô móvel. (0,6)
- 4) Cite 3 componentes computacionais de um robô móvel. (0,6)
- 5) Como é uma roda ideal? (1,0)
- 6) Cite 3 problemas que podem afetar a trajetória de um robô com direção diferencial. (1,0)
- 7) Uma polia tem raio = 30 cm e outra polia tem raio = 15 cm. Em um sistema correia-polia, a primeira polia é a polia primária, então qual o torque da polia secundária, se a polia primária gira com um torque de 2 N/m? (1,0)
- 8) O que é o problema cinemático inverso em robótica móvel? (1,0)
- 9) Quais os componentes de uma postura de um robô móvel aquático? (1,2)
- 10) Para uma trajetória mais segura em termos de evitar colisões, qual a técnica mais indicada? (1,0)
- 11) O algoritmo A* pode ser usado em mapas topológicos? (1,0)