

**UNIVERSIDADE TECNOLÓGICA FEDERAL DO PARANÁ**

**GUILHERME PIRES SILVA**

**LETÍCIA RODRIGUES PINTO**

**RAPHAEL FELIX**

**PROPOSTA DE PROJETO - *SIR GALAHAD***

**CURITIBA**

**2023**

**GUILHERME PIRES SILVA**

**LETÍCIA RODRIGUES PINTO**

**RAPHAEL FELIX**

## **PROPOSTA DE PROJETO - *SIR GALAHAD***

### **Project proposal - Sir Galahad**

Proposta de projeto apresentado como requisito para aprovação na disciplina Oficina De Integração 2, do Departamento Acadêmico de Eletrônica, da Universidade Tecnológica Federal do Paraná (UTFPR).

Orientador: Prof. Daniel Rossato de Oliveira

**CURITIBA**

**2023**



[4.0 Internacional](https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/)

Esta licença permite compartilhamento, remixe, adaptação e criação a partir do trabalho, mesmo para fins comerciais, desde que sejam atribuídos créditos ao(s) autor(es). Conteúdos elaborados por terceiros, citados e referenciados nesta obra não são cobertos pela licença.

## RESUMO

O resumo deve ser redigido na terceira pessoa do singular, com verbo na voz ativa, não ultrapassando uma página (de 150 a 500 palavras, segundo a ABNT NBR 6028), evitando-se o uso de parágrafos no meio do resumo, assim como fórmulas, equações e símbolos. Iniciar o resumo situando o trabalho no contexto geral, apresentar os objetivos, descrever a metodologia adotada, relatar a contribuição própria, comentar os resultados obtidos e finalmente apresentar as conclusões mais importantes do trabalho. As palavras-chave devem aparecer logo abaixo do resumo, antecidas da expressão Palavras-chave. Para definição das palavras-chave (e suas correspondentes em inglês no *abstract*) consultar em Termo tópico do Catálogo de Autoridades da Biblioteca Nacional, disponível em: [http://acervo.bn.br/sophia\\_web/index.html](http://acervo.bn.br/sophia_web/index.html).

**Palavras-chaves:** palavra 1. palavra 2, palavra 3

## ABSTRACT

Translation of the abstract into English

**Keywords:** word 1; word 2; word 3

## **LISTA DE ILUSTRAÇÕES**

## **LISTA DE TABELAS**

## LISTA DE ABREVIATURAS, SIGLAS E ACRÔNIMOS

AGV	<i>Automated Guided Vehicle</i> , traduzido, veículo autoguiado
AMR	<i>Autonomous Mobile Robot</i> , traduzido, robô móvel autônomo
EUA	Estados Unidos da América
ROS	<i>Robot Operating System</i> , traduzido, sistema operacional robótico
SLAM	<i>Simultaneous Localization And Mapping</i> , traduzido localização e mapeamento simultâneos

## LISTA DE SÍMBOLOS

$\Gamma$	Letra grega Gama
$\Lambda$	Lambda
$\zeta$	Letra grega minúscula zeta
$\in$	Pertence



## SUMÁRIO

<b>1</b>	<b>INTRODUÇÃO . . . . .</b>	<b>9</b>
<b>1.1</b>	<b>Considerações iniciais . . . . .</b>	<b>9</b>
<b>1.2</b>	<b>Objetivos . . . . .</b>	<b>9</b>
1.2.1	Objetivo geral . . . . .	9
<b>1.3</b>	<b>Justificativa . . . . .</b>	<b>9</b>
<b>1.4</b>	<b>Declaração do escopo de alto nível . . . . .</b>	<b>9</b>
1.4.1	Requisitos funcionais . . . . .	9
1.4.2	Requisitos não-funcionais . . . . .	9
<b>1.5</b>	<b>Materiais e métodos . . . . .</b>	<b>9</b>
<b>1.6</b>	<b>Integração . . . . .</b>	<b>9</b>
<b>1.7</b>	<b>Análise de riscos . . . . .</b>	<b>9</b>
<b>1.8</b>	<b>Estrutura do trabalho . . . . .</b>	<b>9</b>
<b>1.9</b>	<b>Cronograma . . . . .</b>	<b>9</b>
	<b>REFERÊNCIAS . . . . .</b>	<b>10</b>

# **1 INTRODUÇÃO**

## **1.1 Considerações iniciais**

## **1.2 Objetivos**

### **1.2.1 Objetivo geral**

## **1.3 Justificativa**

## **1.4 Declaração do escopo de alto nível**

### **1.4.1 Requisitos funcionais**

### **1.4.2 Requisitos não-funcionais**

## **1.5 Materiais e métodos**

## **1.6 Integração**

## **1.7 Análise de riscos**

## **1.8 Estrutura do trabalho**

## **1.9 Cronograma**

## REFERÊNCIAS