

Capacitação RAS OnBoarding / Atividade 2

Mauro Sousa
Heitor Alves
Felipe Fernandes

Universidade Federal de Campina Grande - UFCG
Departamento de Engenharia Elétrica - DEE
Capítulo Estudantil IEEE RAS UFCG

19 de Junho de 2024

Sumário

- 1 Objetivos
- 2 Materiais e Métodos
- 3 Resultados
- 4 Conclusão

- Gerais
 - Explorar o uso do CoppeliaSim para criar um modelo de robô móvel de tração diferencial

Objetivos

- Gerais
 - Explorar o uso do CoppeliaSim para criar um modelo de robô móvel de tração diferencial
- Específicos

- Gerais
 - Explorar o uso do CoppeliaSim para criar um modelo de robô móvel de tração diferencial
- Específicos
 - Compreender os diferentes tipo de juntas no CoppeliaSim;

- Gerais
 - Explorar o uso do CoppeliaSim para criar um modelo de robô móvel de tração diferencial
- Específicos
 - Compreender os diferentes tipo de juntas no CoppeliaSim;
 - Distinguir entre corpos dinâmicos e corpos responsivos;

- Gerais
 - Explorar o uso do CoppeliaSim para criar um modelo de robô móvel de tração diferencial
- Específicos
 - Compreender os diferentes tipo de juntas no CoppeliaSim;
 - Distinguir entre corpos dinâmicos e corpos responsivos;
 - Entender o que é um robô de tração diferencial.

- Materiais
 - Computador com o software CoppeliaSim instalado;

- Materiais
 - Computador com o software CoppeliaSim instalado;
 - Componentes do robô;

- Materiais
 - Computador com o software CoppeliaSim instalado;
 - Componentes do robô;
 - Juntas.

- Materiais
 - Computador com o software CoppeliaSim instalado;
 - Componentes do robô;
 - Juntas.
- Métodos
 -

- Durante a construção do robô de tração diferencial, enfrentamos diversos desafios, incluindo problemas técnicos e de design.

- Durante a construção do robô de tração diferencial, enfrentamos diversos desafios, incluindo problemas técnicos e de design.
- Esses contratempos iniciais nos levaram a considerar a criação de uma réplica simplificada.

- A modelagem de robôs no CoppeliaSim é uma habilidade essencial que integra conhecimento teórico e prática;

- A modelagem de robôs no CoppeliaSim é uma habilidade essencial que integra conhecimento teórico e prática;
- Compreender os tipos de juntas, a diferença entre corpos dinâmicos e responsivos, e o conceito de tração diferencial é crucial;

- A modelagem de robôs no CoppeliaSim é uma habilidade essencial que integra conhecimento teórico e prática;
- Compreender os tipos de juntas, a diferença entre corpos dinâmicos e responsivos, e o conceito de tração diferencial é crucial;
- O processo detalhado de modelagem no CoppeliaSim garante a criação de modelos robóticos eficientes e funcionais.

Obrigado!

Mauro Sousa
Heitor Alves
Felipe Fernandes

Universidade Federal de Campina Grande - UFCG
Departamento de Engenharia Elétrica - DEE
Capítulo Estudantil IEEE RAS UFCG

19 de Junho de 2024

email

**Universidade Federal
de Campina Grande**
IEEE Student Branch

