

ARM capaz de processar imagens  
Webcam para visão (barato)  
Número de rodas a definir  
Faca não fixa

- Serra
- Solenóide
- Seringa
- Rotativa

Faca pode ser fixa  
Alfinete  
Rodas

- Normal
- Esteira

Motores do combate (com escovas)  
Bateria vss  
IA: siga a cor

- Se não sabe onde está, vire

Materiais:

- Madeira
- Alumínio
- Papelão
- Gabinete PC
- Impressão 3D

Girar  
Mover  
Sensor de distância

- Ultrasom

Atrás para detectar ataque  
Na frente saber distância da bexiga  
Saber se a bexiga está próxima de alguma forma  
Sensor de cor  
Sensor luminosidade  
Sensor som  
Controle embarcado  
Base do 180 dos bixos  
Ataques de investidas (coração de cavaleiro)

“Encerra” aqui

## Requisitos

Robô deve ser autônomo  
Robô deve detectar distância de obstáculos atrás e na frente  
Deve ter visão embarcada  
Arma não ultrapassar 100mm  
Diâmetro menor 250mm  
Altura menor que 200mm  
Não pode ocultar a bexiga  
Deve usar motores com escovas  
Deve ser capaz de processar a visão em uma placa de desenvolvimento  
Deve ter alimentação suficiente para um jogo

Deve possuir IA para atingir os objetivos (estourar outras bexigas e proteger a sua)  
Deve se mover e girar simultaneamente  
Deve ser rápido, mas sem prejudicar sua estabilidade  
Proteger a eletrônica  
Ter um suporte atrás para as bexigas  
Usar materiais acessíveis  
Arma resistente para não sair no impacto  
Ter o padrão (blobs) do VSS no topo  
...  
Ainda será revisado

## Arquitetura

Imagem no smartphone

...

REVISAR

Próxima reunião:

Sexta-feira às 13:00