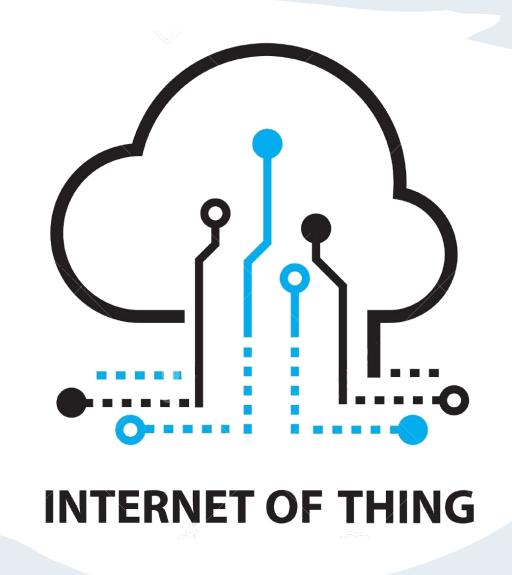
Universidade Federal de Uberlândia Faculdade de Engenharia Elétrica

ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO
ENGENHARIA MECATRÔNICA

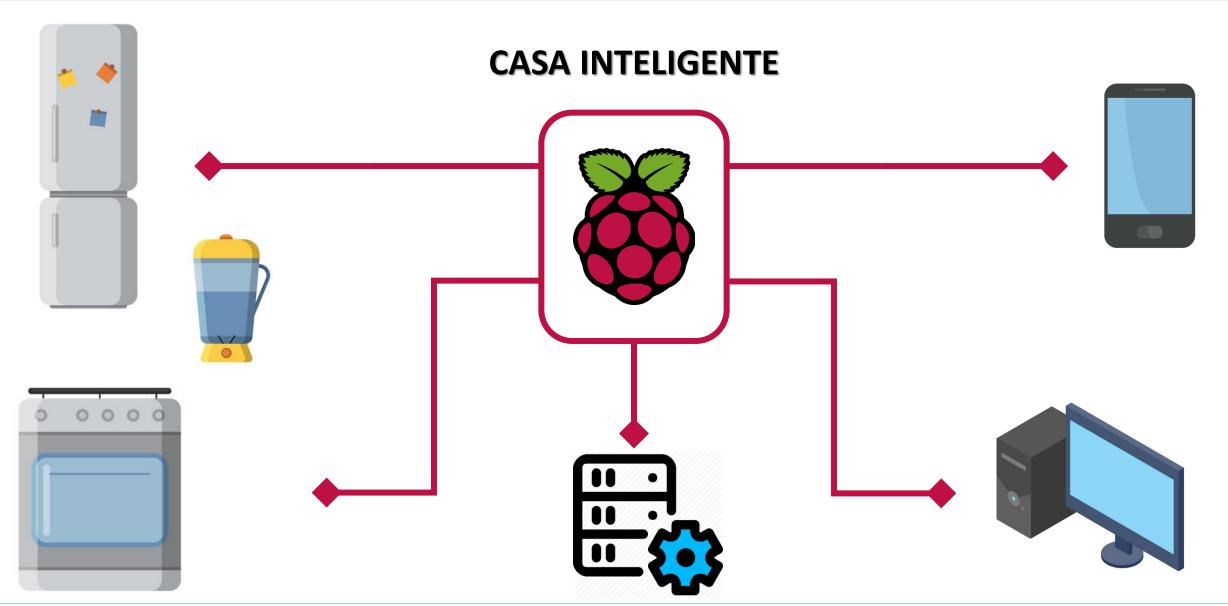
Sistemas Embarcados II Sistemas Digitais para Mecatrônica

Éder Alves de Moura edermoura@ufu.br
Trabalho Final 2
2021.1 - Reposição



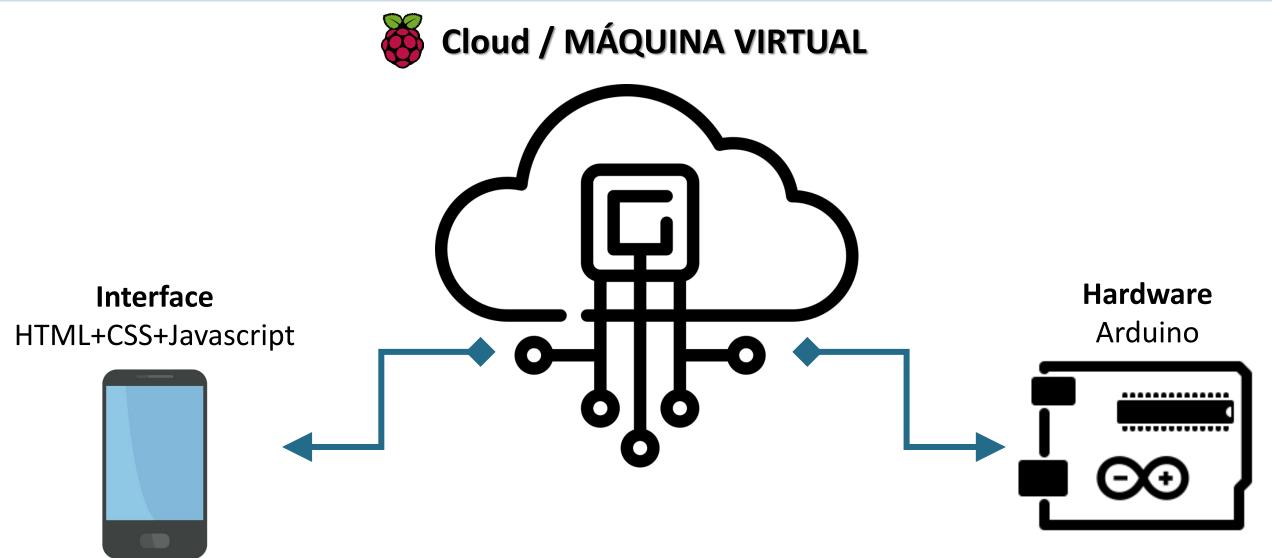
Proposta





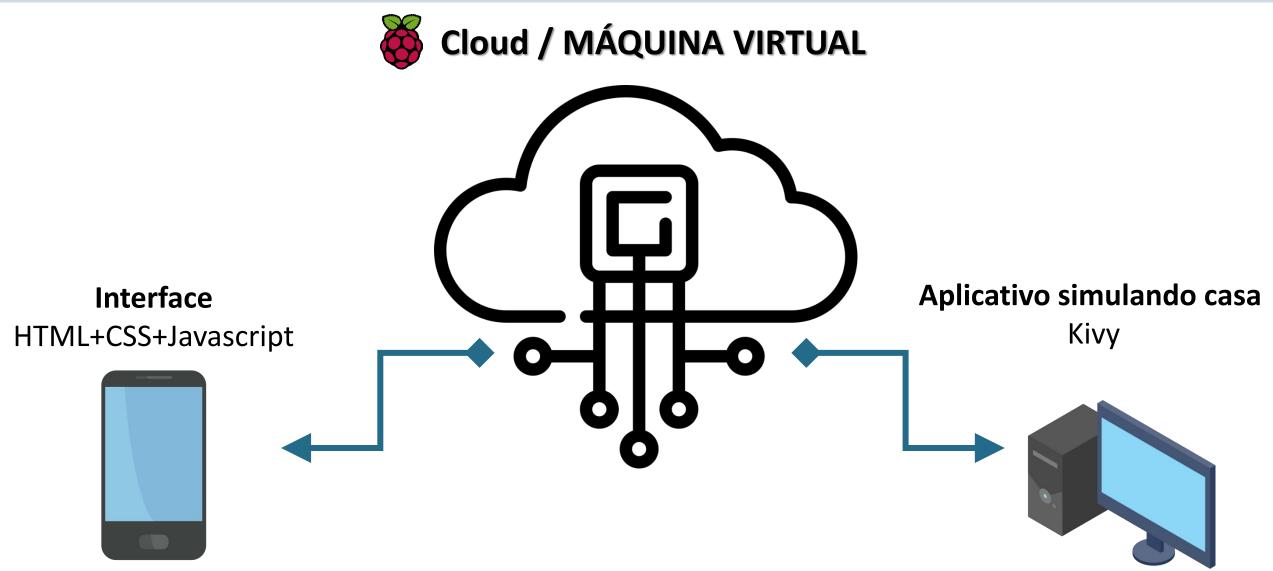
Implementação





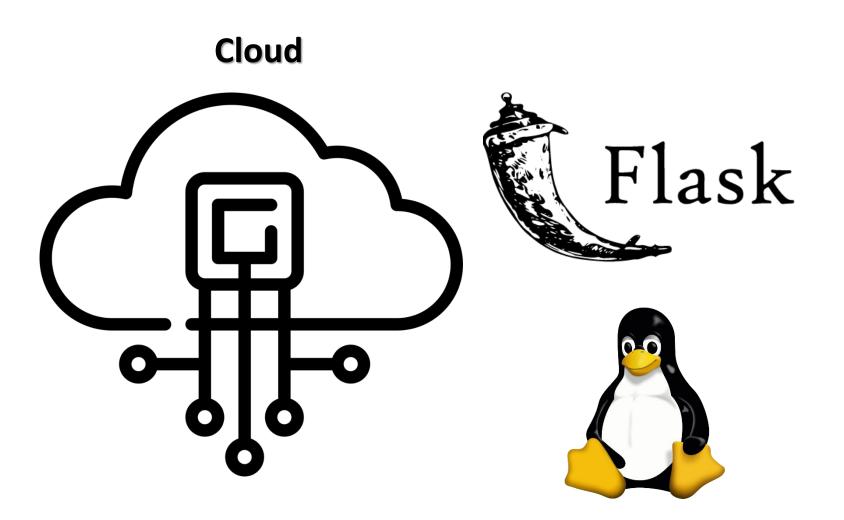
Implementação





Implementação











Referências Extras



Python

- https://www.youtube.com/watch?v=fyhZ3a963wl
- https://www.youtube.com/watch?v=NKAPW8z-etw
- https://www.youtube.com/watch?v=MTwixOk0We0
- https://www.youtube.com/watch?v=J-laXZij7ME
- https://www.youtube.com/watch?v=J-laXZij7ME

Arduino

- https://www.youtube.com/watch?v=saR-nVRV5rk
- https://www.youtube.com/watch?v=kmT5mVBF2tI

Internet of Things

- https://www.youtube.com/watch?v=1VhO4yGAjyo
- https://www.youtube.com/watch?v=v6D7U2yg4kc

Universidade Federal de Uberlândia Faculdade de Engenharia Elétrica

ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO ENGENHARIA MECATRÔNICA

Sistemas Embarcados II Sistemas Digitais para Mecatrônica



Obrigado!!!

Éder Alves de Moura edermoura@ufu.br