



Universidade de Brasília - UnB  
Faculdade UnB Gama - FGA  
Engenharia de Software

# **Auto-Localização e Mapeamento de Ambientes: Uma Abordagem para Robôs Simples**

Autor: Rafael Fazzolino P. Barbosa

Orientador: Dr. Maurício Serrano

Coorientadora: Dra. Milene Serrano

Brasília, DF

2016





Rafael Fazzolino P. Barbosa

# **Auto-Localização e Mapeamento de Ambientes: Uma Abordagem para Robôs Simples**

Monografia submetida ao curso de graduação em Engenharia de Software da Universidade de Brasília, como requisito parcial para obtenção do Título de Bacharel em Engenharia de Software.

Universidade de Brasília - UnB

Faculdade UnB Gama - FGA

Orientador: Dr. Maurício Serrano

Coorientador: Dra. Milene Serrano

Brasília, DF

2016

---

Rafael Fazzolino P. Barbosa

Auto-Localização e Mapeamento de Ambientes: Uma Abordagem para Robôs Simples/ Rafael Fazzolino P. Barbosa. – Brasília, DF, 2016-  
63 p. : il. ; 30 cm.

Orientador: Dr. Maurício Serrano

Trabalho de Conclusão de Curso – Universidade de Brasília - UnB  
Faculdade UnB Gama - FGA , 2016.

1. Robótica. 2. Auto-Localização. I. Dr. Maurício Serrano. II. Universidade de Brasília. III. Faculdade UnB Gama. IV. Auto-Localização e Mapeamento de Ambientes: Uma Abordagem para Robôs Simples

CDU 02:141:005.6

---

Rafael Fazzolino P. Barbosa

# **Auto-Localização e Mapeamento de Ambientes: Uma Abordagem para Robôs Simples**

Monografia submetida ao curso de graduação em Engenharia de Software da Universidade de Brasília, como requisito parcial para obtenção do Título de Bacharel em Engenharia de Software.

Trabalho aprovado. Brasília, DF, 01 de junho de 2013:

---

**Dr. Maurício Serrano**

Maurício Serrano

---

**Dra. Milene Serrano**

Milene Serrano

---

**Titulação e Nome do Professor**

**Convidado 01**

Giovanni Almeida Santos

---

**Titulação e Nome do Professor**

**Convidado 02**

Carla Rocha

Brasília, DF

2016



*Este trabalho é dedicado às crianças adultas que,  
quando pequenas, sonharam em se tornar cientistas.*





# Agradecimentos

A inclusão desta seção de agradecimentos é opcional, portanto, sua inclusão fica a critério do(s) autor(es), que caso deseje(em) fazê-lo deverá(ão) utilizar este espaço, seguindo a formatação de *espaço simples e fonte padrão do texto (arial ou times, tamanho 12 sem negritos, aspas ou itálico*.



# Resumo

O resumo deve ressaltar o objetivo, o método, os resultados e as conclusões do documento. A ordem e a extensão destes itens dependem do tipo de resumo (informativo ou indicativo) e do tratamento que cada item recebe no documento original. O resumo deve ser precedido da referência do documento, com exceção do resumo inserido no próprio documento. (...) As palavras-chave devem figurar logo abaixo do resumo, antecidas da expressão Palavras-chave:, separadas entre si por ponto e finalizadas também por ponto. O texto pode conter no mínimo 150 e no máximo 500 palavras, é aconselhável que sejam utilizadas 200 palavras. E não se separa o texto do resumo em parágrafos.

**Palavras-chaves:** latex. abntex. editoração de texto.



# Abstract

This is the english abstract.

**Key-words:** latex. abntex. text editoration.



# Lista de ilustrações

Figura 1 – Funções básicas RoboMind . . . . .	36
Figura 2 – Funções básicas Scratch . . . . .	37
Figura 3 – Ambiente de desenvolvimento em Logo . . . . .	38
Figura 4 – Microprocessador central . . . . .	40
Figura 5 – Sensor RGB - Lego . . . . .	40
Figura 6 – Atuador - Lego . . . . .	40
Figura 7 – Kit Mindsotm completo - Lego . . . . .	41
Figura 8 – Funções básicas RoboMind . . . . .	44
Figura 9 – Funções básicas Scratch . . . . .	45
Figura 10 – Ambiente de desenvolvimento em Logo . . . . .	46
Figura 11 – Processo Metodológico . . . . .	54
Figura 12 – Processo de revisão sistemática . . . . .	56





# Lista de tabelas

Tabela 1 – Classificação da pesquisa . . . . .	52
Tabela 2 – Cronograma TCC 1 . . . . .	53
Tabela 3 – Processo de revisão sistemática . . . . .	57



# Lista de abreviaturas e siglas

MIT	Massachusetts Institute of Technology
API	Application Program Interface
BPMN	Business Process Model and Notation
IDE	Integrated Development Environment
RAM	Random Access Memory
USB	Universal Serial Bus
SLAM	Simultaneous Localization and Mapping



# Lista de símbolos

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



# Sumário

<b>1</b>	<b>INTRODUÇÃO</b>	<b>23</b>
<b>1.1</b>	<b>Contextualização</b>	<b>23</b>
<b>1.2</b>	<b>Problema de Pesquisa</b>	<b>25</b>
<b>1.3</b>	<b>Justificativa</b>	<b>25</b>
<b>1.4</b>	<b>Objetivos</b>	<b>26</b>
1.4.1	Objetivo Geral	26
1.4.2	Objetivos Específicos	26
<b>1.5</b>	<b>Organização do trabalho</b>	<b>26</b>
<b>2</b>	<b>REFERENCIAL TEÓRICO</b>	<b>29</b>
<b>2.1</b>	<b>A Robótica e a Auto-Localização</b>	<b>29</b>
<b>2.2</b>	<b>O Problema de SLAM</b>	<b>31</b>
2.2.1	Filtro de Kalman	31
2.2.2	Filtro de Partículas	32
2.2.3	Sequestro do Robô	33
<b>2.3</b>	<b>Robótica Educacional</b>	<b>33</b>
2.3.1	Lego Mindstorms NXT	39
<b>2.4</b>	<b>Considerações parciais</b>	<b>41</b>
<b>3</b>	<b>SUPORTE TECNOLÓGICO</b>	<b>43</b>
<b>3.1</b>	<b>Engenharia de Software</b>	<b>43</b>
3.1.1	GIT	43
3.1.2	Github	43
3.1.3	Bonita BPMN	43
3.1.4	Linux Mint	43
3.1.5	LaTeX	44
3.1.6	Sublime Text 3	44
<b>3.2</b>	<b>Robótica educacional</b>	<b>44</b>
3.2.1	RoboMind	44
3.2.2	Scratch	45
3.2.3	Linguagem Logo	45
3.2.4	Kodu Game Labs	46
3.2.5	Alice	46
3.2.6	Mindstorms Lego	47
<b>3.3</b>	<b>Considerações parciais</b>	<b>47</b>

<b>4</b>	<b>PROPOSTA</b>	<b>49</b>
<b>5</b>	<b>METODOLOGIA</b>	<b>51</b>
<b>5.1</b>	<b>Classificação da Pesquisa</b>	<b>51</b>
5.1.1	Objetivos da pesquisa	51
5.1.2	Natureza da pesquisa	51
5.1.3	Objeto de estudo	52
5.1.4	Coleta de dados	52
5.1.5	Análise de dados	52
<b>5.2</b>	<b>Processo Metodológico</b>	<b>53</b>
5.2.1	Revisão Sistemática	55
5.2.1.1	Processo de Revisão Sistemática	56
<b>6</b>	<b>RESULTADOS PARCIAIS</b>	<b>59</b>
<b>6.1</b>	<b>Revisão Sistemática</b>	<b>59</b>
<b>6.2</b>	<b>Desenvolvimento prático</b>	<b>59</b>
<b>6.3</b>	<b>Ações futuras</b>	<b>59</b>
	<b>Referências</b>	<b>61</b>



# 1 Introdução

## 1.1 Contextualização

O nascimento da robótica se deu no contexto industrial, no qual ferramentas autônomas foram desenvolvidas para executar atividades de forma repetitiva e incansável, maximizando a qualidade dos produtos e minimizando o custo e tempo para produção dos mesmos (ROMANO, 2002). Segundo (ROMANO, 2002), a palavra robô é derivada da palavra *robota*, de origem eslava, que significa *trabalho forçado*, ou seja, robôs podem ser considerados ferramentas incansáveis que apoiam o trabalho humano.

Segundo (OLIVEIRA, 2008), a autonomia de um robô é condicionada pela sua capacidade de perceber o ambiente de navegação, interagindo com o meio e realizando tarefas com o mínimo de precisão. Este mínimo, de acordo com (OLIVEIRA, 2008), seria a navegação sem colisão em obstáculos.

Para que robôs sejam capazes de navegar em um ambiente desconhecido sem que haja colisão em objetos e obstáculos, os mesmos necessitam de informações sobre este ambiente. Estas informações são adquiridas utilizando sensores. Como foi apresentado por (COSTA; Okamoto Jr., 2002), no livro de Robótica Industrial, os sensores possuem o dever de fornecer informações ao sistema de controle do robô sobre distâncias de objetos, posição do robô, contato do robô com objetos, força exercida sobre objetos, cor e textura dos objetos, entre outras.

Além de obter dados sobre o ambiente, o robô precisa se auto-localizar para processar as informações obtidas e traçar rotas sem colisões até o ponto de destino. Para isso, foram desenvolvidas muitas formas de auto-localização, algumas delas são citadas por (SANTOS; SILVA; ALMEIDA, 2002), como:

- **Utilização de Mapas:** O robô conhece o mapa onde realizará a navegação à priori, conhecendo os obstáculos e os caminhos possíveis. Possuindo essas informações, o robô irá traçar as rotas mais eficientes para chegar em seu objetivo.
- **Localização Relativa em Grupos:** Esta técnica utiliza a navegação simultânea de muitos robôs, cada robô sabe a posição relativa dos outros robôs, podendo calcular sua posição relativa.
- **Utilização de Pontos de Referência:** Conhecendo pontos de referência que estão distribuídos pelo mapa de navegação, o robô consegue calcular sua posição através da técnica de triangulação.

- **Localização Absoluta com GPS:** A partir desta técnica, é fácil obter a posição absoluta do robô em relação à terra. O grande problema desta técnica é a margem de erro presente no sistema de GPS, inviável para navegações internas.
- **Utilização de Bússolas:** É uma técnica interessante para reconhecimento da orientação do robô, o que facilita muito na navegação do mesmo. Entretanto, as Bússolas são muito frágeis a interferências externas, como por exemplo, a proximidade de materiais ferro-magnéticos ou as fugas magnéticas dos motores presentes no próprio robô.
- **Odometria:** Consiste na medição da distância relativa percorrida pelo robô, utilizando sensores presentes nas rodas do mesmo. Necessita do conhecimento do ponto de origem.

As formas apresentadas anteriormente, para se trabalhar com auto-localização, possuem características únicas que as adequam para diferentes contextos de navegação. Por exemplo, segundo (SANTOS; SILVA; ALMEIDA, 2002), a Utilização de Mapas é uma técnica bastante útil quando se está trabalhando com um ambiente conhecido e estático, porém, em ambientes mutáveis e não conhecidos, essa estratégia se torna um problema. A Localização Relativa em Grupos é a técnica adequada quando a navegação envolve muitos robôs, a qual não necessita de conhecimento prévio do mapa. A Utilização de Pontos de Referência é uma técnica comumente utilizada, é útil quando não se conhece o ambiente de navegação. Entretanto, os pontos de referência, nesse caso, precisam ser conhecidos.

Quando se têm ambientes abertos e amplos, a técnica de Localização Absoluta com GPS é a mais utilizada. Entretanto, sua margem de erro torna a navegação em ambientes pequenos ou fechados inviável, como apresenta (SANTOS; SILVA; ALMEIDA, 2002). A Navegação com utilização de Bússolas garante um apoio muito útil para orientação do robô. Contudo, essa técnica gera problemas relacionados a interferências externas, como materiais eletromagnéticos próximos à bússola (SANTOS; SILVA; ALMEIDA, 2002).

A técnica de Odometria é muito utilizada em navegações curtas, em ambientes com o piso regular e plano. Entretanto, segundo (SANTOS; SILVA; ALMEIDA, 2002), esta técnica se caracteriza pela adição de erros a cada centímetro percorrido, por meio de derrapagens e falhas no giro das rodas.

Desse modo, é fácil perceber que cada técnica possui características que se adaptam melhor para diferentes situações. Ao longo deste trabalho, o principal foco de interesse é a navegabilidade de robôs simples e baratos, como os Kit Lego Mindstorms<sup>1</sup>. Tais kits possuem poucas opções de sensores e características bem limitadas (HÁMORI; LENGYEL; RESKÓ,

---

<sup>1</sup> mindstorms.lego.com

2011). Os sensores do kit que serão utilizados neste trabalho são: *Sensor de proximidade*, *sensor RGB*, *sensor de contato* e *sensor odométrico*.

## 1.2 Problema de Pesquisa

Todas as técnicas de auto-localização apresentadas na seção anterior já foram testadas, comparadas e refatoradas em diferentes contextos, desde a navegação marítima até questões relacionadas à tecnologia aeroespacial (OLIVEIRA, 2008). Porém, sabe-se que, nestes contextos, o *hardware* utilizado para navegação era de alta tecnologia, possuindo processadores de altíssimo desempenho e sensores bem precisos.

Já em um contexto educacional, a infraestrutura disponível nem sempre engloba os critérios necessários para aplicação das técnicas de auto-localização. Um exemplo disso é a utilização, por (OLIVEIRA, 2008), de uma câmera omnidirecional para obter informações sobre o ambiente.

Desse modo, vê-se a necessidade da adaptação de técnicas de auto-localização para o contexto da Robótica Educacional, utilizando os kits de robótica *Mindstorms* da LEGO. Nesses kits, a capacidade de processamento e a precisão dos sensores e dos atuadores são limitadas. A intenção é tomar como base a técnica de mapeamento do ambiente e auto-localização simultâneos (conhecida como problema de SLAM - *Simultaneous Location and Mapping*) (DISSANAYAKE et al., 2001).

A questão de pesquisa que será discutida durante este trabalho é "*Como tratar o problema de SLAM no contexto de robôs simples?*".

## 1.3 Justificativa

A utilização da Robótica como uma forma de ensinar programação em escolas e faculdades, conhecida como Robótica Educacional (MALIUK, 2009), traz alguns benefícios para o aluno. Conforme colocado pelos autores (GALVAN et al., 2006), (ZHAO et al., 2008), (MALIUK, 2009) e (WAHAB1; AZAHARI2; TAJUDDIN1, 2015), alguns desses benefícios são:

- Maior interesse pelos conteúdos estudados em aula;
- capacidade de trabalhar em grupo;
- aplicação prática do conhecimento teórico;
- multidisciplinaridade.

A Universidade de Brasília utiliza esta abordagem de ensino/aprendizagem durante a disciplina de Introdução à Robótica Educacional, ministrada em 2016, pelo professor Dr. Maurício Serrano. A disciplina utiliza os Kits de robótica Mindstorms, da Lego, para desenvolvimento de soluções dos problemas presentes em um tapete de missões. A organização da disciplina se inspira nos campeonatos de robótica, como o *ciber-rato* (LAU et al., 2002) ou *micro-rato* (SANTOS; SILVA; ALMEIDA, 2002). Neste tipo de campeonato, a navegação é o quesito mais importante (LAU et al., 2002), a qual deve possuir a menor margem de erro para solucionar as missões.

As missões utilizadas durante a disciplina da UnB são referentes a problemas recorrentes no contexto da robótica mundial. A solução dos problemas é uma adaptação das técnicas existentes para o contexto limitado da disciplina, onde são utilizadas apenas ferramentas presentes no kit *Mindstorms* da Lego. Esta adaptação exige um conhecimento específico sobre a técnica, para que o estudante possa identificar características relevantes e adaptá-las de acordo com o *hardware* disponível.

A disciplina já influenciou dois estudantes de Engenharia de Software a se aprofundarem no contexto da robótica e robótica educacional, gerando dois trabalhos de conclusão de curso, (RINCON, 2015), que desenvolveu um *framework* de definição de trajetórias para robôs móveis, e (RAMALHO, 2015), que desenvolveu um algoritmo para tomada de decisões estratégicas em robótica educacional. O trabalho atual vem para complementar os trabalhos realizados pelos dois alunos.

## 1.4 Objetivos

### 1.4.1 Objetivo Geral

Adaptar técnicas de resolução do problema de SLAM para o contexto de robôs simples, utilizando os kits de robótica *Mindstorms* da Lego, em um primeiro momento.

### 1.4.2 Objetivos Específicos

- Solucionar o problema de SLAM;
- Propor adaptação pro contexto de robôs simples, na robótica educacional;
- Implementar adaptação.

## 1.5 Organização do trabalho

Este trabalho de conclusão de curso está organizado nos capítulos:

- Introdução: Capítulo referente a contextualização, levantamento da questão de pesquisa, justificativa e definição dos objetivos do trabalho.
- Referencial teórico: O objetivo deste capítulo é, fornecer, ao leitor, o conhecimento necessário para compreender a pesquisa realizada. O capítulo é sub-dividido nas seções *robótica e a auto-localização*, *o problema de SLAM* e *robótica educacional*.
- Suporte tecnológico: Apresenta as ferramentas e tecnologias utilizadas para auxiliar o desenvolvimento desta pesquisa, desde a pesquisa bibliográfica e documentação, até o desenvolvimento da prova de conceito e apresentação.
- Metodologia: Este capítulo busca apresentar as técnicas utilizadas para a realização da pesquisa, definindo todo o *caminho* percorrido durante este processo.
- Resultados parciais: Neste capítulo são apresentados os resultados obtidos durante o desenvolvimento da primeira etapa deste trabalho de conclusão de curso.



## 2 Referencial Teórico

Durante esta seção, questões referentes a todo o contexto abordado neste trabalho serão apresentadas e descritas de forma prática para facilitar o total entendimento do tema trabalhado.

### 2.1 A Robótica e a Auto-Localização

O nascimento da robótica se deu no contexto industrial, onde a automação de atividades repetitivas garantiu maior eficiência e, conseqüentemente maior lucro (ROMANO, 2002). Porém, com o passar dos anos, a robótica vem se expandindo e fazendo parte da vida cotidiana de muitos (GALVAN et al., 2006). A robótica é uma importante ferramenta que apóia o trabalho humano em diversos contextos, seja para a limpeza de uma casa (MARTINS, 2008) ou até para explorar novos planetas, por exemplo (MAIMONE; CHENG; MATTHEW, 2007).

No contexto da robótica móvel, existem por exemplo, os robôs de serviço. Os quais vêm sendo largamente evoluídos pela comunidade de robótica (PINTO, 2008). Ainda segundo (PINTO, 2008), estes robôs, geralmente, desempenham ações que contemplam diversas aplicações, como:

- Aplicações que envolvam risco de vida significativo para humanos (MAIMONE; CHENG; MATTHEW, 2007);
- Funções economicamente desvantajosas no uso de trabalhadores humanos (ROMANO, 2002);
- Uso humanitário (cadeiras de rodas autônomas, por exemplo);
- Uso educacional (FARROKHSIAR; KRYIS; NAJJARAN, 2010).

Robôs de serviço capazes de se deslocar livremente pelo ambiente, conhecendo-o, poderão realizar suas atividades de forma mais eficiente (PINTO, 2008), o que garante sua autonomia.

Segundo (ROMANO, 2002), a palavra *automação* traz à mente a noção de que a máquina será capaz de sentir e interagir com o ambiente, conseguindo se localizar e navegar por ele, executando suas atividades. Para que esta navegação seja possível, o robô precisa obter informações sobre o ambiente, as quais são obtidas a partir da utilização de sensores (CHEW et al., 2009a). Segundo (MACHADO, 2003), existem inúmeros tipos de sensores,

desde sensores de toque até sensores de visão ou de som. Os sensores mais utilizados em robôs móveis, segundo (MACHADO, 2003), são:

- *Odômetro:*

São sensores de implementação simples e de baixo custo. Este tipo de sensor conta a quantidade de rotações de cada roda do robô, o que permite calcular o trajeto percorrido pelo mesmo. Esta técnica é conhecida como *dead-reckoning*, como é apresentado por (WON et al., 2008). Segundo (MACHADO, 2003), técnicas como o *dead-reckoning* são bastante suscetíveis a erros, graças ao não alinhamento das rodas, derrapagens das mesmas e até erros no sinal dos sensores.

- *Câmera:*

A utilização de câmeras pode ser bastante útil quando se deseja navegar em um ambiente fechado, construído pelo homem e com características bem definidas, como afirma (MACHADO, 2003). Porém, sua utilização possui uma exigência computacional (OLIVEIRA, 2008) que muitas vezes pode inviabilizá-la.

- *Sonar:*

É um tipo de sensor de proximidade barato e de fácil utilização e, por esse motivo, é bastante utilizado em robôs móveis para ambientes fechados (MACHADO, 2003). Ainda segundo (MACHADO, 2003), em ambientes abertos, este é um sensor falho, devido ao seu alcance limitado e por não ser direcionado.

- *Infravermelho:*

É um tipo de sensor muito semelhante aos sonares, porém estes são direcionados, ou seja, são capazes de identificar a direção do objeto (PINTO, 2008).

- *Laser:*

Também é um tipo de sensor semelhante aos sonares e sensores de infravermelho, porém estes, além de serem direcionados, são mais precisos. O que os tornam equipamentos mais caros (MACHADO, 2003).

A utilização de cada tipo de sensor se dá de acordo com o contexto em que se deseja navegar, levando em consideração a maneira mais viável de entender o ambiente ao seu redor (MACHADO, 2003). Utilizando os sensores, o robô obterá informações sobre o ambiente, e precisa processá-las para *entender* o mesmo. A maneira de processar (analisar) essas informações também depende do contexto da navegação, como mostra (SANTOS; SILVA; ALMEIDA, 2002).

Para que a navegação ocorra sem colisões em obstáculos, o robô precisa, além de informações sobre o ambiente, informações relacionadas a sua posição em relação a este



ambiente (PINTO, 2008). Para solucionar este problema, uma técnica bastante difundida é a utilização de mapas, como mostra (SANTOS; SILVA; ALMEIDA, 2002). Nesta técnica, o robô recebe o mapa do ambiente que se deseja navegar a priori e, a partir deste mapa, traça sua trajetória sem obstáculos. Utilizando este mapa e informações do ambiente, o robô é capaz de se auto-localizar no ambiente, navegando com maior precisão (SANTOS; SILVA; ALMEIDA, 2002).

Porém, esta técnica possui requisitos que, muitas vezes, são inviáveis, como o conhecimento prévio do mapa do ambiente. Caso o objetivo seja navegar em um ambiente desconhecido, onde não há mapa nem pontos de referência já conhecidos, deve-se buscar formas de se auto-localizar e navegar utilizando apenas as informações obtidas pelos sensores. Para isso, vem sendo discutida entre toda a comunidade de pesquisadores em robótica móvel, a resolução do problema de SLAM (Auto-Localização e Mapeamento de Ambientes Simultâneos). Segundo (DISSANAYAKE et al., 2001), SLAM é considerado, pela comunidade, como o *Santo Graal* da robótica móvel.

## 2.2 O Problema de SLAM

Auto-localização e Mapeamento de Ambientes Simultâneos (SLAM) é uma técnica muito utilizada para navegação em diferentes contextos, como na navegação marítima, por exemplo (DISSANAYAKE et al., 2001). Segundo (DISSANAYAKE et al., 2001), uma máquina capaz de partir de um ponto de origem desconhecido em um ambiente desconhecido e, utilizando seus sensores, mapear o ambiente, utilizando este mapa, simultaneamente, para se auto-localizar no ambiente faz juz a palavra *robô*. Desse modo, pesquisadores em robótica móvel vêm buscando soluções elegantes para o problema de SLAM (WON et al., 2008).

Inúmeras soluções para o problema de SLAM, em diferentes contextos, já foram desenvolvidas e vêm sendo refinadas, com o intuito de maximizar a efetividade da navegação (PINTO, 2008). Segundo (ADAMS; MULLANE; VO, 2013), graças a natureza imperfeita presente nos sensores, a falta de previsibilidade em ambientes reais de atuação e a necessidade de aproximações para viabilizar a análise de decisões computacionais, a robótica é uma ciência dependente de algoritmos probabilísticos. E por esse motivo, diversas abordagens de análise probabilística podem ser seguidas (ADAMS; MULLANE; VO, 2013).

### 2.2.1 Filtro de Kalman

De acordo com (DISSANAYAKE et al., 2001), a abordagem mais utilizada para resolução do problema de SLAM, é a utilização do filtro de Kalman. (PINTO, 2008) des-

creve o filtro de Kalman como: "*Um algoritmo recursivo de processamento de informações, proporcionando a estimação ótima do estado de um sistema dinâmico com ruído linear*".

Este filtro utiliza diversas disciplinas, como mostra (PINTO, 2008):

- Mínimos quadrados;
- Teoria das probabilidades;
- Sistemas dinâmicos;
- Sistemas estocásticos;
- Álgebra.

Porém, a utilização da abordagem do filtro de Kalman, geralmente, exige requisitos computacionais de alto custo, dificultando sua utilização em um contexto de robôs simples, onde baixo processamento e pouca memória fazem parte da realidade (MACHADO, 2003).

Em seu trabalho, (DISSANAYAKE et al., 2001) exemplifica este problema, quando quantifica a relação entre o crescimento do requisito computacional necessário para a quantidade de pontos de referência no ambiente, com a utilização do filtro de Kalman. Segundo ele, enquanto a quantidade de pontos de referência aumenta em  $N$ , os requisitos computacionais e de armazenamento necessários aumentam em  $N^2$ . (DISSANAYAKE et al., 2001) mostra que este problema pode ser solucionado, em parte, utilizando técnicas de aproximação delimitada, por exemplo. Entretanto, estas técnicas minimizam o problema, mas não o solucionam completamente (DISSANAYAKE et al., 2001).

### 2.2.2 Filtro de Partículas

Outra abordagem bastante utilizada para resolução do problema de SLAM envolve a utilização do filtro de Partículas, que é uma técnica para implementação de um *Filtro Bayesiano* de forma recursiva utilizando o método de *Monte Carlo* (WON et al., 2008). O método de Monte Carlo baseia-se em amostragens aleatórias em grande quantidade com o objetivo de estabelecer o valor de uma grandeza que não é disponível através de uma expressão matemática (MOONEY, 1997) e (NETO, 2015).

O funcionamento desta abordagem se baseia em subdividir o ambiente em partículas espalhas uniformemente, que representam o robô munido de seus sensores (NETO, 2015). Cada partícula é uma hipótese da posição atual do robô (GUIZILINI et al., 2004). O robô e as partículas obtêm informações do ambiente, o robô utilizando seus sensores e as partículas utilizando equações matemáticas para geração destes dados (NETO, 2015). As informações obtidas pelo robô real são comparadas com as informações de cada partícula, excluindo as partículas que não oferecem informações semelhantes às do robô real

(NETO, 2015). Com o passar dos ciclos, as partículas que ainda continuam no ambiente representam a posição atual do robô (NETO, 2015).

A partir da comparação entre estas duas abordagens (filtro de Kalman e filtro de Partículas) (NETO, 2015), observou-se que as duas possuem vantagens e desvantagens. O filtro de Kalman converge mesmo com um estado inicial impreciso, fornecendo informações sobre as incertezas presentes em cada estágio e permitindo, ainda, a incorporação de toda a informação disponível (sensores) para minimizar a margem de erro da estimativa (NETO, 2015). Porém, ele só garante a efetividade da estimativa para sistemas lineares com ruídos gaussianos (NETO, 2015). O mesmo não resolve o problema do sequestro do robô.

Já o filtro de Partículas permite sua utilização em sistemas sem ruído gaussiano, e soluciona o problema do sequestro do robô (SEIFZADEH; WU; WANG, 2009). Entre suas desvantagens se encontra o alto custo computacional e a dificuldade da definição da quantidade ideal de partículas a serem utilizadas (NETO, 2015).

### 2.2.3 Sequestro do Robô

O sequestro do robô, citado acima, é um problema especial de localização global no campo da robótica móvel, onde o desafio deste problema, segundo (MAJDIK et al., 2010), é fazer com que o robô seja capaz de se localizar em um mapa após ser sequestrado (ser retirado de sua posição e colocado em uma posição desconhecida no mapa).

As duas grandes abordagens apresentadas acima são amplamente utilizadas em diversos contextos do mundo real, contemplando questões importantes a serem estudadas e refinadas por estudiosos de engenharia de todo o mundo, desde estudantes que buscam ingressar nesta área até profissionais da área (CHEW et al., 2009b). Desse modo, vê-se a necessidade da adaptação de técnicas de resolução do problema de SLAM, seja a partir de uma abordagem baseada no filtro de Kalman, ou de uma abordagem baseada no filtro de Partículas, para um contexto Educacional. Onde sensores, capacidades de processamento e memória são bastante limitados (ZHAO et al., 2008).

## 2.3 Robótica Educacional

A utilização da robótica como uma ferramenta de apoio ao aprendizado vem sendo ampliada com o passar dos anos (GALVAN et al., 2006). Principalmente graças ao reconhecimento, por muitos autores, dos benefícios da utilização destas tecnologias como abordagem de ensino, onde os alunos são inseridos no problema real e instigados a solucioná-lo (GALVAN et al., 2006), (NUNES; SANTOS, 2013), (BENITTI et al., 2009).

Entre os benefícios apresentados por (QUARTIERO, 2007) e (COSTA, 2010), pode-se destacar, o maior interesse dos alunos sobre o tema, a abordagem facilitadora

para o relacionamento entre aluno, professor e conteúdo, a experiência com trabalho em grupo, a multidisciplinariedade e a construção do conhecimento por parte do aluno.

Referente ao aperfeiçoamento do interesse dos alunos sobre o tema, (NUNES; SANTOS, 2013) e (GALVAN et al., 2006)., apresentam motivos deste aperfeiçoamento, como:

- Curiosidade sobre a tecnologia
- Reconhecimento do problema real como um problema cotidiano do aluno
- Utilização da abordagem *Hands-on*

Sobre o aperfeiçoamento da relação entre alunos, professor e conteúdo, (NUNES; SANTOS, 2013), destaca a reformulação do padrão de ensino e aprendizagem durante a aula. De acordo com (NUNES; SANTOS, 2013), no contexto do ensino tradicional, o aluno busca *clonar* o conhecimento do professor, decorando informações para, no futuro, utilizá-los no contexto real. (BENITTI et al., 2009) acrescenta que, esta abordagem, além de limitar o aprendizado do aluno ao conhecimento do professor, minimiza a capacidade de aprendizado do aluno, já que o conhecimento não é construído, e sim repassado.

Já na abordagem da utilização de tecnologias no contexto educacional, a resolução prática do problema atacado faz com que alunos e professores trabalhem lado-a-lado, muitas vezes realizando troca de papéis aluno/professor, como apresentam (NUNES; SANTOS, 2013) e (QUARTIERO, 2007). Desse modo, em muitas ocasiões, os alunos se encontram explicando uma possível solução do problema ao professor, o que acaba com o aprendizado limitado ao conhecimento do professor (COSTA, 2010). (NUNES; SANTOS, 2013) caracteriza o professor como um fio condutor do conhecimento, e não a fonte do mesmo.

Já, de acordo com a relação da experiência do aluno em trabalhos em grupo, a abordagem *Hands-on* garante que todos os envolvidos na solução devem interagir entre si, trocando conhecimento e ideias (GALVAN et al., 2006). Qualquer contexto em que se deseja trabalhar, atualmente, envolve inúmeras atividades de trabalho em grupo (GALVAN et al., 2006). Desse modo, o aperfeiçoamento da capacidade de trabalhar em grupo é uma atividade essencial para o futuro profissional do aluno (COSTA, 2010).

Outra característica importante da utilização da tecnologia como ferramenta de aprendizado, é a multidisciplinariedade (SILVA et al., 2014), já que conteúdos referentes a diversas disciplinas são trabalhados e adaptados para buscar a solução do problema atacado. (GALVAN et al., 2006) sugere a utilização de atividades multidisciplinares para aprendizado de conteúdos base, como matemática e física, minimizando o problema do conhecimento parcial de certos conteúdos.

Além de todos os benefícios apresentados acima, uma forte qualidade da abordagem *Hands-on* é referente a construção do conhecimento por parte do aluno (COSTA,

2010). Esta construção é gerada utilizando conhecimentos básicos de diferentes disciplinas para solucionar um problema que exige a integração de diversos conteúdos, seguindo uma filosofia construcionista, como é apresentado por (NUNES; SANTOS, 2013).

De acordo com (NUNES; SANTOS, 2013), quando o aluno se sente imerso no problema trabalhado, a maneira com que o mesmo aprende é aperfeiçoada, maximizando as relações entre aluno, professor e conteúdo. Este pensamento segue uma filosofia construcionista, a qual, de acordo com (NUNES; SANTOS, 2013), implica no objetivo de ensinar, de forma a produzir o máximo de aprendizagem a partir do mínimo de ensino.

A utilização de aplicações rotineiras do mundo real é uma forma bastante eficaz de obter máximo interesse dos alunos nos conteúdos apresentados (NUNES; SANTOS, 2013). Desse modo, inserir alunos na resolução de problemas presentes no contexto da robótica móvel, por exemplo, fará com que os mesmos aprendam, com eficiência, diversos temas recorrentes no contexto mundial da robótica móvel (CHEW et al., 2009b), além de conteúdos presentes em diversas disciplinas, como matemática e física (MALIUK, 2009).

O construcionismo é baseado em uma filosofia construtivista (NUNES; SANTOS, 2013), que afirma que o conhecimento não deve ser uma cópia da realidade, e sim uma construção, realizada pelo aluno a partir da sua interação com o contexto do problema (BECKER, 2009).

Segundo (CHEW et al., 2009b), a utilização da robótica no meio da educação traz inúmeros benefícios que vão além dos objetivos diretos da melhoria da aprendizagem. De acordo com ele, sua utilização garante a introdução dos estudantes nos problemas recorrentes do contexto de Engenharia mundial. Esta introdução possui grande importância para a evolução do país, já que a demanda por profissionais qualificados na área de Engenharia, no mundo atual, é ampla (CHEW et al., 2009b). De acordo com (SILVA et al., 2014), em 2014 no Brasil, haviam cerca de 78 mil vagas relacionadas à área de Tecnologia da Informação e apenas 33 mil foram preenchidas, o que comprova a falta de profissionais na área. (SILVA et al., 2014) afirma, ainda, que o motivo para esta falta de profissionais são resultados advindos do baixo interesse por parte dos estudantes brasileiros por ciências exatas.

Grande parte deste baixo interesse, segundo (BECKER, 2009), é devido a metodologia tradicional de ensino, onde os alunos buscam copiar o conhecimento do professor, sem atividades com abordagem construcionista de aprendizado, por exemplo. Uma forma de aumentar o interesse dos alunos, segundo (MALIUK, 2009), é a utilização da robótica como uma ferramenta de apoio ao aprendizado, seguindo uma abordagem construcionista.

Atualmente, de acordo com (SILVA et al., 2014), no Brasil, o ensino de computação e robótica se restringe aos níveis superiores e técnicos, exceto alguns projetos realizados por universidades em escolas de nível fundamental e médio, como (SERRANO; SERRANO,

2014). Esta introdução tem como objetivo introduzir noções lógicas e computacionais na Educação Básica, despertando o interesse dos alunos nas ciências exatas e estimulando-os a ingressar na carreira de Engenharia (SILVA et al., 2014).

Diversas ferramentas já foram desenvolvidas com o objetivo de apoiar a inserção de alunos da Educação Básica no contexto da computação e robótica, entre as utilizadas por (SILVA et al., 2014), (SERRANO; SERRANO, 2014), (CHEW et al., 2009b), estão:

- **RoboMind:**

É um ambiente de desenvolvimento desenvolvido por Arvid Halma, da Universidade de Amsterdam, que tem como objetivo facilitar o ensino de programação para estudantes do ensino básico. Utiliza um robô virtual para exercitar os conceitos de inteligência artificial e lógica de programação. A linguagem utilizada é chamada Robo/Roo, e permite implementação da movimentação do robô em um ambiente 2D (duas dimensões). As funções básicas da ferramenta<sup>1</sup>, são *ver*, *andar*, *pegar*, *pintar*, como mostra a figura 8.

Figura 1 – Funções básicas RoboMind



- **Scratch:**

É um ambiente de desenvolvimento criado por Lofelong Kindergarten Group(LLK), que é um grupo de pesquisa do MIT. Também tem como objetivo introduzir conceitos de programação a alunos da educação básica. Com a utilização desta ferramenta é possível desenvolver jogos, animações e histórias interativas, de modo visual.

A utilização da ferramenta pode ser visualizada na figura 9, onde são apresentadas funções básicas no modo visual de desenvolvimento do Scratch.

<sup>1</sup> <http://www.robomind.net/pt/index.html>

Figura 2 – Funções básicas Scratch



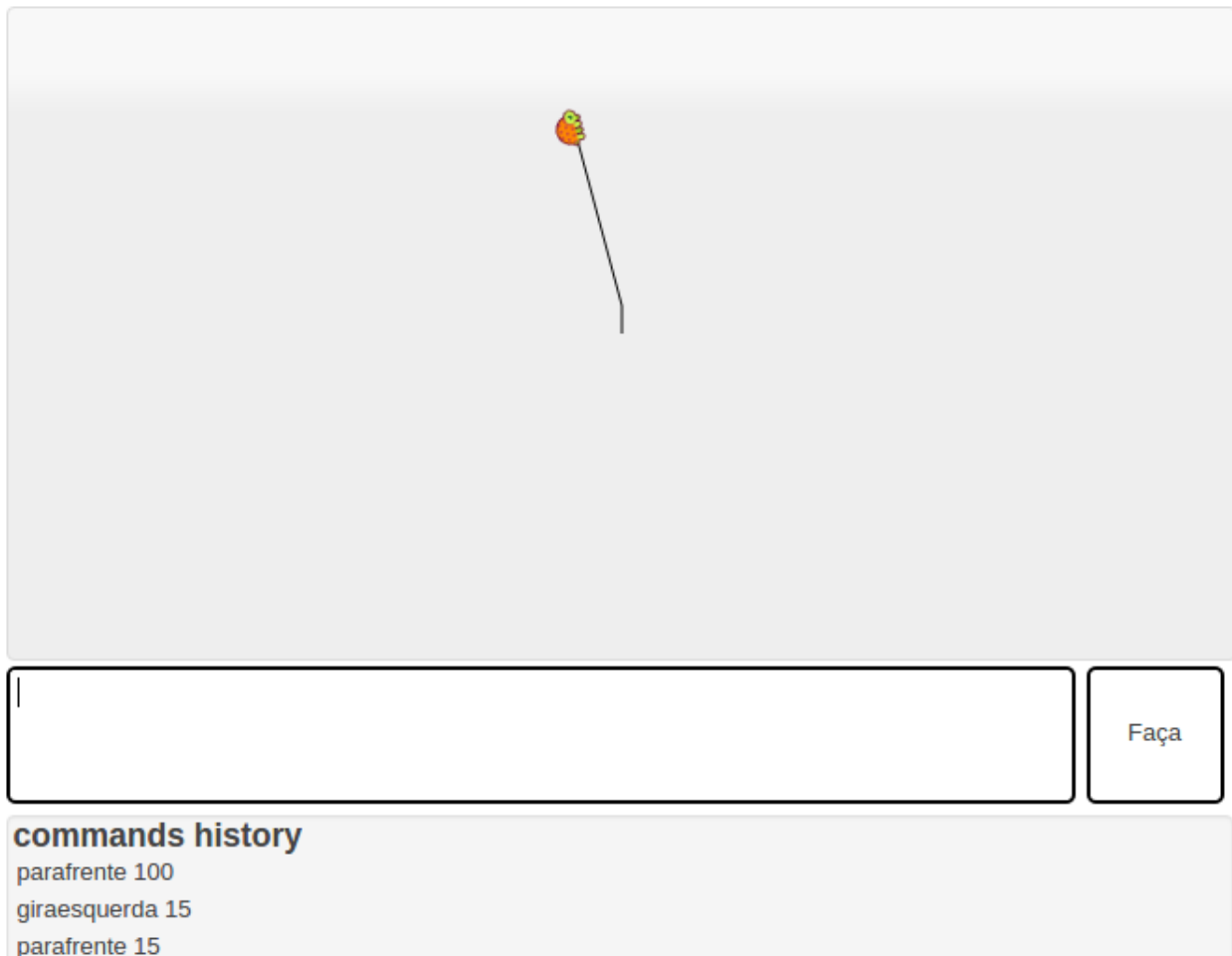
- **Linguagem Logo:**

A linguagem Logo<sup>2</sup> também foi desenvolvida em 1967, também pelo MIT. É uma linguagem interpretada, bastante utilizada para o desenvolvimento de inteligência artificial no contexto educacional. Sua utilização também é de forma visual, como apresenta a figura 10. A caixa de texto visível na figura 10 recebe os comandos para movimentação do robô virtual em um ambiente 2D (duas dimensões).

---

<sup>2</sup> <https://logo.codeplex.com/>

Figura 3 – Ambiente de desenvolvimento em Logo



- **Kodu Game Labs:**

Foi desenvolvido pelo laboratório de pesquisas FUSE (Future Social Experiences), que é mantido pela Microsoft. Esta ferramenta possui uma complexidade que não estava presente nas ferramentas apresentadas anteriormente. Seu objetivo é desenvolver jogos em ambiente 3D (três dimensões) no contexto educacional, facilitando o aprendizado de programação orientada a objetos.

Os jogos desenvolvidos se baseiam na criação de um mundo completo, com personagens, ações e objetos. Os personagens utilizados podem ser inseridos com funções já pré-definidas, ou o usuário pode programar o personagem da forma de desejar, garantindo a flexibilidade e quantidade de possibilidades da ferramenta.

- **Alice:**

Assim como o Kodu Game, a ferramenta Alice também disponibiliza um ambiente tridimensional para desenvolvimento de animações e jogos interativos. Foi desenvolvida por um grupo de pesquisa liderado por Randy Pausch, da Universidade de



Virgínia e Universidade de Carnegie Mellon. Diferentemente do Kodu Game, a ferramenta Alice possui apenas um *Mundo* onde serão implementadas todas as histórias e relações da animação ou jogo. Após análise da ferramenta, (??) cita problemas de instabilidade e *bugs*.

- **Mindstorms Lego:**

Os kits de robótica Mindstorms da Lego, diferentemente de todas as ferramentas apresentadas acima, disponibiliza um ambiente real de desenvolvimento. Envolve a implementação de ações dos atuadores presentes em cada robô, onde estas ações serão executadas se baseando nas informações advindas dos sensores.

Todas estas ferramentas apresentadas são utilizadas em diversos contextos, desde a utilização como apoio ao aprendizado, como mostra (GALVAN et al., 2006), até a utilização em campeonatos e jogos, como mostra (LAU et al., 2002). Segundo (SILVA et al., 2014), existem abordagens que utilizam ferramentas virtuais para facilitar o aprendizado. Porém, segundo (CHEW et al., 2009a), a utilização de ferramentas reais, equipadas com sensores e atuadores garantem maior interesse e introdução do aluno no contexto da engenharia do mundo real. Desse modo, a ferramenta utilizada neste trabalho será o kit de robótica educacional Mindstorm, da Lego, que tem suas características especificadas a seguir.

### 2.3.1 Lego Mindstorms NXT

Com o passar dos anos, os componentes de *hardware* vêm sendo evoluídos continuamente (GALVAN et al., 2006). Esta evolução faz com que o preço de componentes simples tenda a diminuir, como exemplo temos pequenos processadores poderosos e praticamente descartáveis (GALVAN et al., 2006). Desse modo, esta evolução dos componentes de *hardware*, vem permitindo a utilização dos mesmos em diversos contextos, como educação e entretenimento.

Com o crescimento de demandas relacionadas a estes componentes, nascem os kits de robótica que integram diversos componentes simples, porém poderosos para utilização no contexto educacional e de entretenimento (GALVAN et al., 2006). Entre os kits existentes atualmente no mercado, se destaca o kit de robótica Mindstorm, da Lego, o qual foi desenvolvido na década de 80 por pesquisadores do MIT. O kit utiliza peças de montagem no padrão Lego para construir a estrutura do robô, diversos tipos de sensores e alguns atuadores, para garantir a mobilidade e interação com o ambiente (GALVAN et al., 2006).

Desde o lançamento do kit, na década de 80, o mesmo é utilizado por diversas instituições de ensino como ferramenta de apoio ao aprendizado. O sucesso do kit o garantiu premiações devido a sua reusabilidade, modularidade e simplicidade, tudo isso associado ao seu baixo custo (GALVAN et al., 2006).

O cérebro do kit pode ser observado na imagem 4, onde se encontra um microprocessador disposto de diversos acessos para sensores e atuadores. Em alguns modelos do kit, o cérebro possui uma tela LCD e alguns botões para interação do usuário. Além do cérebro, o kit possui alguns sensores, como o apresentado na figura 5, e atuadores, como na figura 6

Figura 4 – Microprocessador central



Figura 5 – Sensor RGB - Lego



Figura 6 – Atuador - Lego



Além da obtenção do kit completo, como mostra na figura 7, é possível adquirir componentes separados, como sensores e atuadores específicos, o que garante a possi-

bilidade de adquirir apenas os componentes necessários para o contexto de aplicação, minimizando os custos da sua utilização.

Figura 7 – Kit Mindsotm completo - Lego



## 2.4 Considerações parciais



## 3 Suporte Tecnológico

Nesta seção serão apresentadas ferramentas e tecnologias utilizadas para suportar o desenvolvimento deste projeto. Desde a organização e definição da metodologia de pesquisa, até o desenvolvimento dos projetos pilotos durante o trabalho. Esta seção está dividida em *Projeto* e *Engenharia de Software*.

### 3.1 Engenharia de Software

Neste tópico serão apresentadas ferramentas e tecnologias voltadas ao contexto da Engenharia de Software que são utilizadas durante este trabalho, como por exemplo ferramentas para gerência de configuração e versionamento dos artefatos gerados.

#### 3.1.1 GIT

A ferramenta GIT<sup>1</sup> foi desenvolvida por Linus Torvalds, mesmo criador do Linux, e assim como ele, é *open-source*. Disponibiliza uma eficiente forma de versionamento e gerenciamento de projetos.

#### 3.1.2 Github

O Github<sup>2</sup> é uma ferramenta mais utilizada para hospedagem remota de projetos GIT. A ferramenta contempla uma *Wiki* para documentação do projeto e sistemas de *Issues* e *Milestones* para gerenciamento de atividades.

#### 3.1.3 Bonita BPMN

Ferramenta para modelagem de processos *BPMN*<sup>3</sup>, o Bonita<sup>4</sup> foi escolhido graças a sua facilidade de utilização e portabilidade para sistema Linux.

#### 3.1.4 Linux Mint

O sistema operacional utilizado durante este trabalho será o Linux Mint<sup>5</sup>.

---

<sup>1</sup> <https://git-scm.com/>

<sup>2</sup> <https://github.com>

<sup>3</sup> <http://www.bpmn.org/>

<sup>4</sup> <http://www.bonitasoft.com/>

<sup>5</sup> <https://www.linuxmint.com/>

### 3.1.5 LaTeX

O LaTeX<sup>6</sup> é um sistema para criação de documentos utilizando textos *tex*, foi inicialmente desenvolvido por Leslie Lamport, na década de 80. O LaTeX oferece diversos comandos avançados para organização de alto nível de documentos, incluindo facilitadores para citações, bibliografias, fórmulas matemáticas, figuras e tabelas.

### 3.1.6 Sublime Text 3

O Sublime Text 3<sup>7</sup>, é um editor de texto bastante utilizados por programadores, por possuir apoio para diversas linguagens de programação, incluindo textos em LaTeX.

## 3.2 Robótica educacional

### 3.2.1 RoboMind

É um ambiente de desenvolvimento desenvolvido por Arvid Halma, da Universidade de Amsterdam, que tem como objetivo facilitar o ensino de programação para estudantes do ensino básico. Utiliza um robô virtual para exercitar os conceitos de inteligência artificial e lógica de programação. A linguagem utilizada é chamada Robo/Roo, e permite implementação da movimentação do robô em um ambiente 2D (duas dimensões). As funções básicas da ferramenta<sup>8</sup>, são *ver*, *andar*, *pegar*, *pintar*, como mostra a figura 8.

Figura 8 – Funções básicas RoboMind



<sup>6</sup> <https://www.latex-project.org/>

<sup>7</sup> <https://www.sublimetext.com/3>

<sup>8</sup> <http://www.robomind.net/pt/index.html>

### 3.2.2 Scratch

É um ambiente de desenvolvimento criado por Lofelong Kindergarten Group(LLK), que é um grupo de pesquisa do MIT. Também tem como objetivo introduzir conceitos de programação a alunos da educação básica. Com a utilização desta ferramenta é possível desenvolver jogos, animações e histórias interativas, de modo visual.

A utilização da ferramenta pode ser visualizada na figura 9, onde são apresentadas funções básicas no modo visual de desenvolvimento do Scratch.

Figura 9 – Funções básicas Scratch

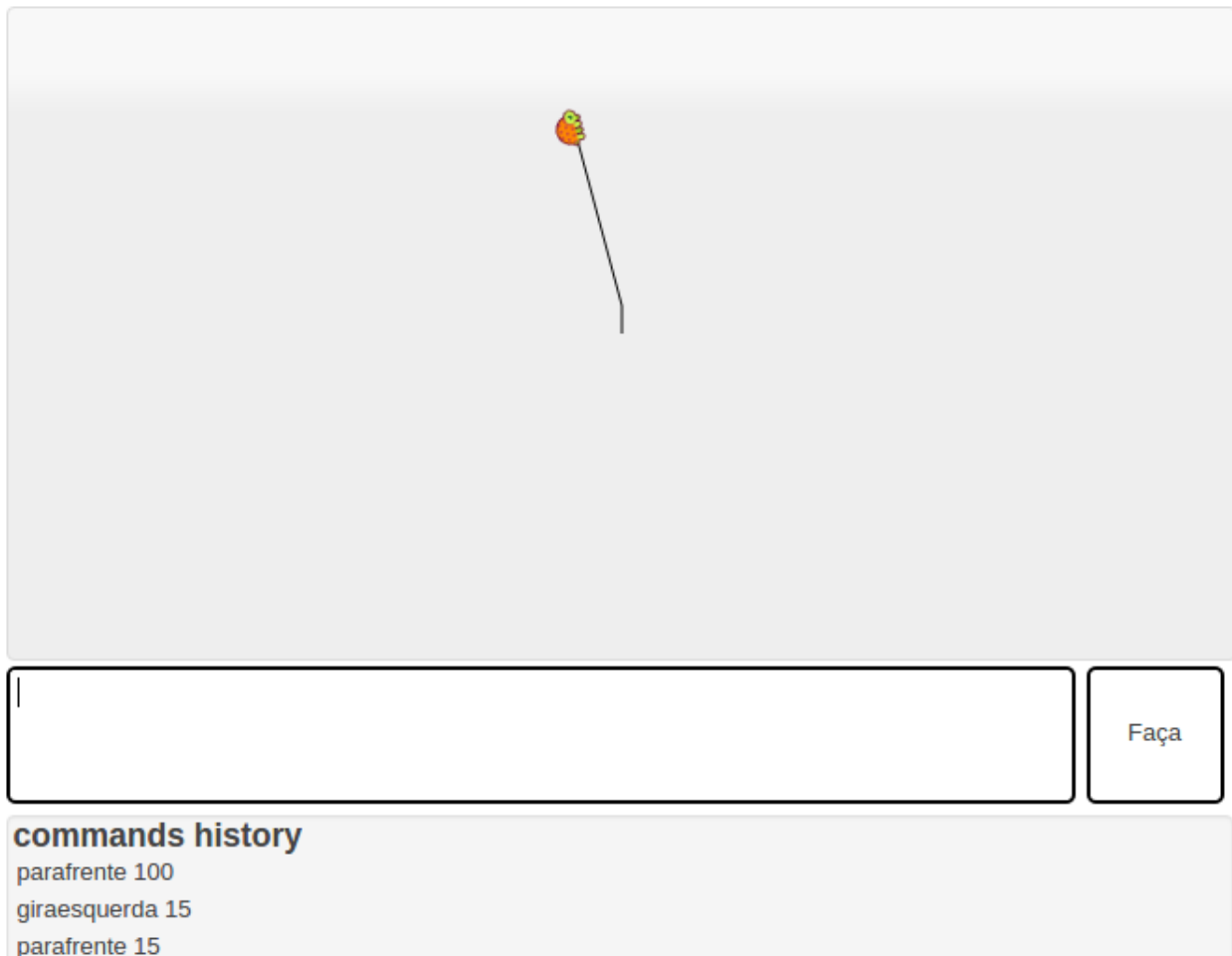


### 3.2.3 Linguagem Logo

A linguagem Logo<sup>9</sup> também foi desenvolvida em 1967, também pelo MIT. É uma linguagem interpretada, bastante utilizada para o desenvolvimento de inteligência artificial no contexto educacional. Sua utilização também é de forma visual, como apresenta a figura 10. A caixa de texto visível na figura 10 recebe os comandos para movimentação do robô virtual em um ambiente 2D (duas dimensões).

<sup>9</sup> <https://logo.codeplex.com/>

Figura 10 – Ambiente de desenvolvimento em Logo



### 3.2.4 Kodu Game Labs

Foi desenvolvido pelo laboratório de pesquisas FUSE (Future Social Experiences), que é mantido pela Microsoft. Esta ferramenta possui uma complexidade que não estava presente nas ferramentas apresentadas anteriormente. Seu objetivo é desenvolver jogos em ambiente 3D (três dimensões) no contexto educacional, facilitando o aprendizado de programação orientada a objetos.

Os jogos desenvolvidos se baseiam na criação de um mundo completo, com personagens, ações e objetos. Os personagens utilizados podem ser inseridos com funções já pré-definidas, ou o usuário pode programar o personagem da forma de desejar, garantindo a flexibilidade e quantidade de possibilidades da ferramenta.

### 3.2.5 Alice

Assim como o Kodu Game, a ferramenta Alice também disponibiliza um ambiente tridimensional para desenvolvimento de animações e jogos interativos. Foi desenvolvida



por um grupo de pesquisa liderado por Randy Pausch, da Universidade de Virgínia e Universidade de Carnegie Mellon. Diferentemente do Kodu Game, a ferramenta Alice possui apenas um *Mundo* onde serão implementadas todas as histórias e relações da animação ou jogo. Após análise da ferramenta, (SILVA et al., 2014) cita problemas de instabilidade e *bugs*.

### 3.2.6 Mindstorms Lego

Os kits de robótica Mindstorms da Lego, diferentemente de todas as ferramentas apresentadas acima, disponibiliza um ambiente real de desenvolvimento. Envolve a implementação de ações do atuadores presentes em cada robô, onde estas ações serão executadas se baseando nas informações advindas dos sensores. A especificação desta ferramenta se encontra na seção 2.3.1.

## 3.3 Considerações parciais

Este capítulo buscou apresentar as ferramentas e tecnologias utilizadas para apoiar o desenvolvimento desta pesquisa, desde a revisão sistemática até a implementação da adaptação durante a segunda etapa do trabalho. Analisando as ferramentas utilizadas, observa-se que a base tecnológica do trabalho é resumida em componentes gratuitos e, se possível, *open source*.



## 4 Proposta

Este capítulo apresenta detalhes sobre a pesquisa realizada durante a primeira e segunda etapa deste trabalho de conclusão de curso. O capítulo foi organizado nas seções de *Obtenção da base teórica*, a partir da utilização de revisão sistemática, e *Adaptação e implementação*, onde serão especificados os objetivos práticos da pesquisa.



## 5 Metodologia

De acordo com (OLIVEIRA, 2011), a metodologia de pesquisa adotada neste trabalho pode ser classificada nas seguintes categorias: classificação quanto aos objetivos da pesquisa, quanto a natureza da pesquisa, quanto a escolha do objeto de estudo, quanto a técnica de coleta de dados e quanto a técnica de análise de dados. A classificação escolhida em cada categoria busca garantir conhecimento amplo sobre diferentes técnicas de solução do problema de SLAM, possibilitando a adaptação de técnicas para um contexto de robôs simples. Nas seções seguintes são apresentadas as categorias e suas respectivas classificações de pesquisa adotadas durante este trabalho.

### 5.1 Classificação da Pesquisa

De acordo com (OLIVEIRA, 2011), uma pesquisa científica pode ser classificada nas categorias *objetivos da pesquisa*, *natureza da pesquisa*, *objeto de estudo*, *coleta de dados* e *análise dos dados*, que são apresentadas nas seções 5.1.1, 5.1.2, 5.1.3, 5.1.4 e 5.1.5, respectivamente.

#### 5.1.1 Objetivos da pesquisa

A classificação deste trabalho em relação aos objetivos da pesquisa é definida como *exploratória*. De acordo com (OLIVEIRA, 2011), a pesquisa exploratória tem como objetivo ampliar os conhecimentos do pesquisador sobre o tema. A pesquisa exploratória é, normalmente, o primeiro passo quando o pesquisador não conhece suficientemente a área que pretende abordar (MORESI, 2003).

O uso da pesquisa exploratória, neste trabalho, se dá pela necessidade do conhecimento sobre as diversas técnicas de resolução do problema de SLAM, com o objetivo de possibilitar adaptações das mesmas para o contexto de robôs simples.

#### 5.1.2 Natureza da pesquisa

A classificação deste trabalho em relação à natureza da pesquisa é definida como *qualitativa*. Segundo (OLIVEIRA, 2011), abordagens de cunho qualitativo buscam o significado dos dados obtidos, capturando, além da aparência do fenômeno estudado, suas essências. Dessa forma, a pesquisa qualitativa envolve a obtenção e análise dos dados descritivos por meio do contato direto entre o pesquisador e o fenômeno estudado (OLIVEIRA, 2011).

A pesquisa de natureza qualitativa é utilizada durante este trabalho com o objetivo de entender detalhadamente o funcionamento de diversas técnicas de resolução do problema de SLAM. Além disso, a proximidade do pesquisador com o fenômeno a ser estudado possibilita uma análise descritiva dos dados de forma que viabilize uma adaptação de técnicas para contextos limitados.

### 5.1.3 Objeto de estudo

A classificação da pesquisa em relação ao objeto de estudo é definida como *estudo de cenário*. (Em análise)

### 5.1.4 Coleta de dados

Em relação a coleta de dados, este trabalho pode ser classificado como uma *revisão sistemática*, durante a primeira etapa do trabalho, e *experimento simulado* durante a etapa de desenvolvimento. Para realizar a pesquisa bibliográfica utilizou-se da técnica de revisão sistemática, a qual está descrita na seção 5.2.1.

Segundo (OLIVEIRA, 2011), o experimento busca manipular variáveis específicas verificando seus efeitos e motivos dos mesmos. Como o trabalho busca adaptar técnicas para um contexto de robôs simples, os efeitos da limitação das capacidades tecnológicas são estudados a partir de experimentos realizados durante o desenvolvimento. (em análise)

### 5.1.5 Análise de dados

Em relação a análise de dados, esta pesquisa é definida como análise de conteúdo, já que o trabalho não busca apenas analisar adaptações de técnicas para contextos limitados, como também analisar e descrever a importância da utilização de problemas recorrentes da comunidade de robótica em atividades educacionais.

De acordo com (OLIVEIRA, 2011), a análise de conteúdo trata de trazer à tona o que está em segundo plano do fenômeno estudado, o que, no caso deste trabalho, é o impacto educacional da utilização da robótica como ferramenta de apoio ao aprendizado.

De acordo com a classificação da pesquisa nas diferentes categorias apresentadas acima, a tabela 1 apresenta, de maneira resumida, a abordagem definida para realização deste trabalho.

Tabela 1 – Classificação da pesquisa

Objetivos da pesquisa	Natureza da pesquisa	Objeto de estudo	Coleta de dados	Análise de dados
Exploratória	Qualitativa	Estudo de cenário	Experimento simulado/ Revisão sistemática	Análise de conteúdo

De acordo com (MARCONI; LAKATOS, 2003), a partir da classificação da pesquisa, fica fácil estabelecer o *caminho* a ser seguido para realização da mesma, como mostra a seção 5.2.

## 5.2 Processo Metodológico

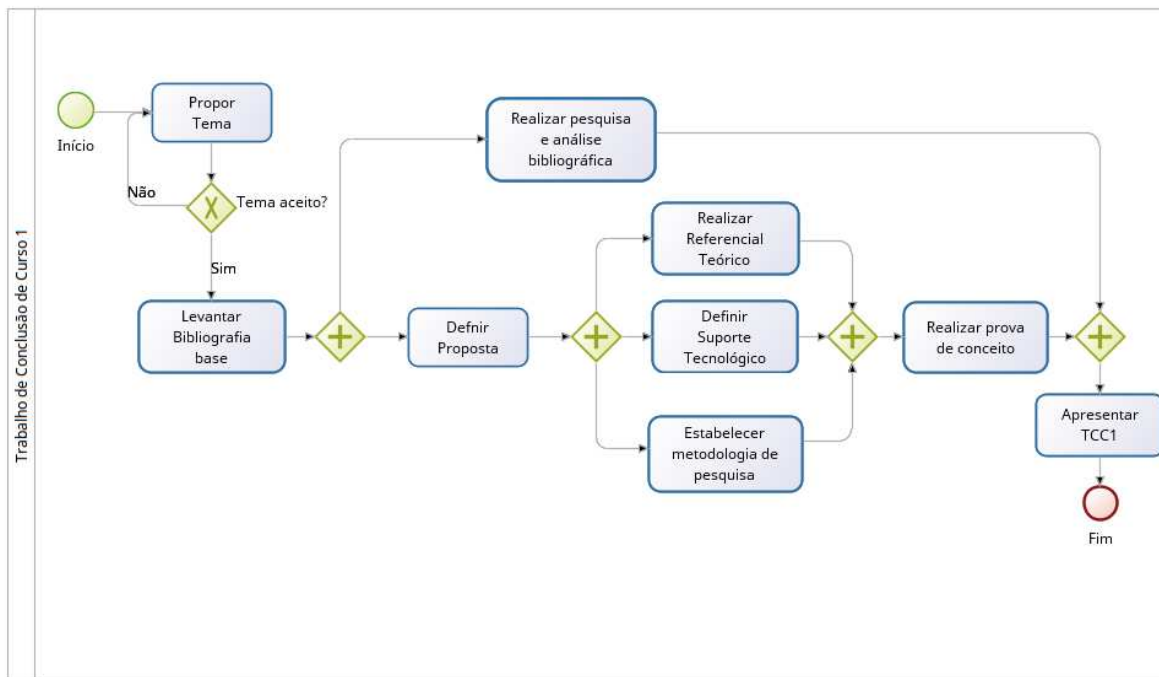
A primeira fase deste trabalho é focada em estabelecer pilares teóricos que sustentem um projeto de adaptação de técnicas durante a segunda fase. Esta primeira fase pode ser sub-dividida em oito atividades: *selecionar tema, realizar pesquisa bibliográfica, definir proposta, escrever referencial teórico, estabelecer suporte tecnológico, evoluir metodologia, realizar prova de conceito e apresentar TCC 1*. As mesmas estão distribuídas de acordo com o cronograma disposto na tabela 2.

Cronograma	Março	Abril	Maiο	Junho
Selecionar Tema	X			
Realizar pesquisa bibliográfica	X	X	X	X
Definir proposta	X			
Escrever referencial teórico		X	X	
Estabelecer suporte tecnológico		X	X	X
Evoluir metodologia		X	X	
Realizar prova de conceito				X
Apresentar TCC 1				X

Tabela 2 – Cronograma TCC 1

Com o objetivo de definir e acompanhar o processo de desenvolvimento da primeira etapa do trabalho de conclusão de curso, foi modelado um processo metodológico, o qual se encontra na figura 11.

Figura 11 – Processo Metodológico



- **Propor tema:**

A atividade de propor tema engloba desde a escolha do contexto em que se deseja trabalhar, até a definição dos orientadores do trabalho. Após a escolha do contexto e dos orientadores, busca-se definir um escopo que será atacado durante o trabalho, ou seja, o tema. Os orientadores devem validar o tema escolhido para concluir a atividade.

- **Levantar bibliografia base:**

Esta atividade se trata da definição de pilares para o estudo proposto, ou seja, grandes estudiosos da área. Este levantamento garante o entendimento do contexto trabalhado e as possibilidades de atuação, especificando melhor o escopo.

- **Definir Proposta:**

Documentar a proposta de pesquisa para este trabalho. A proposta inclui uma introdução com a contextualização do tema, o objetivo geral e específicos, a justificativa e uma metodologia de pesquisa.

- **Realizar pesquisa e análise bibliográfica:**

A pesquisa bibliográfica será feita a partir da utilização da técnica de *revisão sistemática*, com o objetivo de ampliar os conhecimentos em relação ao tema, conhecendo



pesquisas em diferentes contextos e de diversas bases científicas, como *IEEE*, *Scopus*, *Springer* e *CAPE*. O detalhamento da revisão sistemática se encontra na seção 6.

- **Realizar referencial teórico:**

Trata-se da escrita do capítulo dois do trabalho, onde se encontra o referencial teórico do mesmo. Como input para esta atividade, se encontram todas as pesquisas bibliográficas obtidas durante a atividade de *Realizar pesquisa e análise bibliográfica*. Neste capítulo o tema será especificado com mais detalhe.

- **Definir Suporte Tecnológico:**

Nesta atividade são definidas todas as ferramentas e tecnologias utilizadas para a execução deste trabalho.

- **Estabelecer Metodologia de pesquisa:**

Durante esta a atividade, a metodologia de pesquisa inicial, apresentada durante a *proposta*, deve ser evoluída, com o objetivo de adequar as formas de atuação para garantir a qualidade e efetividade do trabalho proposto.

- **Realizar prova de conceito:**

Implementar uma prova de conceito que utilize alguma técnica de mapeamento e auto-localização, utilizando os kits de robótica Mindstorms da Lego.

- **Apresentar TCC 1:**

Apresentar todo o trabalho realizado durante a primeira etapa do trabalho de conclusão de curso para a banca examinadora.

As atividades de *levantar bibliografia base* e *realizar pesquisa e análise bibliográfica* são desenvolvidas utilizando a técnica de revisão sistemática, a qual se encontra detalhada na seção 5.2.1.

### 5.2.1 Revisão Sistemática

Com o objetivo de realizar uma ampla pesquisa bibliográfica, buscando conhecer diferentes técnicas de auto-localização e, mais especificamente, o problema de SLAM, utilizou-se da técnica de revisão sistemática. Uma revisão sistemática busca identificar e analisar o máximo de pesquisas relacionadas a um tema em específico, como define (MORAES; SOUZA, 2011, p. 8):

*"Uma revisão literária sistemática é um meio de identificar, avaliar e interpretar todas as pesquisas disponíveis relevantes a uma determinada questão de*

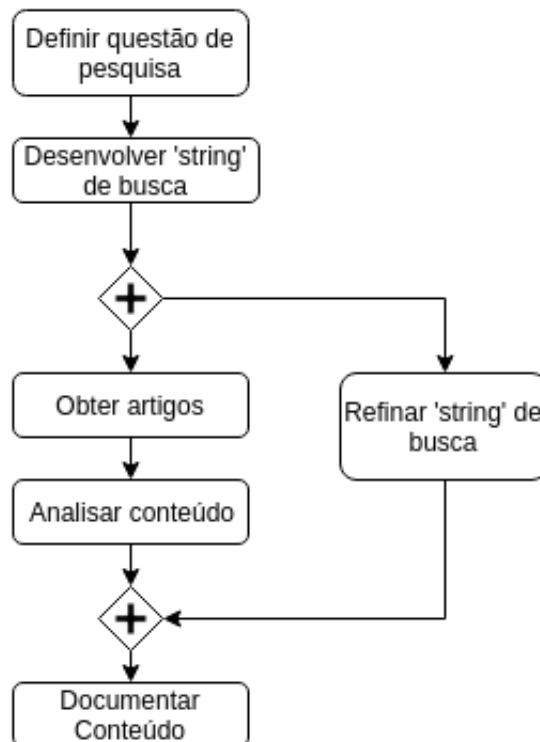
*pesquisa, ou área de um tópico, ou fenômeno de interesse. Estudos individuais que contribuem para uma revisão sistemática são chamados estudos primários; uma revisão sistemática é uma forma de estudo secundário."*

Como afirma (MORAES; SOUZA, 2011), a técnica de revisão sistemática é bastante utilizada quando se busca identificar soluções propostas para resolver o problema levantado. Neste trabalho, a revisão sistemática busca identificar técnicas de resolução do problema de SLAM em diferentes contextos, inclusive educacional.

#### 5.2.1.1 Processo de Revisão Sistemática

O processo utilizado durante a pesquisa segue o processo de revisão sistemática apresentado por (KITCHENHAM et al., 2006), desse modo, o processo é dividido em três etapas: *planejamento da revisão*, *condução da revisão* e a *documentação da revisão*. As atividades que estão distribuídas entre essas etapas podem ser observadas na figura 12.

Figura 12 – Processo de revisão sistemática



A descrição de cada atividade do processo da figura 12 se encontra na tabela 3.

Tabela 3 – Processo de revisão sistemática

Atividade	Descrição
<b>Definir questão de pesquisa</b>	Atividade relacionada a definição do objetivo final da pesquisa, o que o pesquisador deseja alcançar com a mesma. A definição da questão de pesquisa possibilita o estabelecimento de critérios de busca durante os ciclos de revisão.
<b>Desenvolver <i>string</i> de busca</b>	Atividade de desenvolvimento onde o objetivo é definir uma <i>string</i> de busca que represente todo o trabalho pesquisado. A <i>string</i> será refinada ao longo de toda pesquisa buscando maximizar a efetividade das buscas.
<b>Obter artigos</b>	A partir da definição de um critério de busca, os artigos que se enquadram neste critério são selecionados para análise. A obtenção deve ser realizada em diferentes bases científicas, como IEEE, Scopus, Springer e CAPES.
<b>Analisar conteúdo</b>	A análise do conteúdo busca, além de estudar o tema pesquisado, conhecer novas pesquisas e, com isso, refinar a <i>string</i> de busca.
<b>Refinar a <i>string</i> de busca</b>	Esta atividade é considerada uma das atividades mais importantes do processo de revisão sistemática. Busca maximizar a efetividade do processo de busca, identificando artigos importantes para a pesquisa.
<b>Documentar conteúdo</b>	A documentação do conteúdo, basicamente, é definida como o registro das informações necessárias à pesquisa, obtidas com os ciclos de pesquisa. Os resultados da revisão sistemática são frutos desta atividade.

O detalhamento do desenvolvimento da revisão sistemática, como os ciclos de busca e o processo de refinamento da *string* estão detalhados no capítulo 6.



## 6 Resultados Parciais

Com a conclusão da primeira etapa da pesquisa, algumas informações referentes a situação atual do projeto podem ser apresentadas. Com este objetivo, este capítulo se sub-divide nas seções de *Revisão Sistemática*, *Desenvolvimento prático* e *Ações futuras*.

### 6.1 Revisão Sistemática

Colocar toda a divisão do protocolo de revisão sistemática aqui

### 6.2 Desenvolvimento prático

Apresentar detalhes sobre a utilização de ferramentas, conhecimentos obtidos com a prova de conceito, problemas encontrados, soluções e etc.

### 6.3 Ações futuras



# Referências

- ADAMS, M.; MULLANE, J.; VO, B.-N. Circumventing the feature association problem in slam. *IEEE Intelligent transportation systems magazine*, 2013. Citado na página 31.
- BECKER, F. O que é construtivismo? Universidade Federal do Rio Grande do Sul, 2009. Citado na página 35.
- BENITTI, F. B. V. et al. Experimentação com robótica educativa no ensino médio: ambiente, atividades e resultados. Universidade do Estado de Santa Catarina, 2009. Citado 2 vezes nas páginas 33 e 34.
- CHEW, M. et al. Simple mobile robots for introduction into engineering. *International Instrumentation and Measurement Technology Conference*, 2009. Citado 2 vezes nas páginas 29 e 39.
- CHEW, M. T. et al. Simple mobile robots for introduction into engineering. *International Instrumentation and Measurement*, 2009. Citado 3 vezes nas páginas 33, 35 e 36.
- COSTA, A. H. R.; Okamoto Jr., J. *Robótica Industrial - Interação de Robô no Ambiente*. [S.l.]: Edgard Blücher Ltda, 2002. ISBN 8521203152. Citado na página 23.
- COSTA, T. C. A. Uma abordagem construcionista da utilização dos computadores na educação. Universidade Federal de Pernambuco, 2010. Citado 3 vezes nas páginas 33, 34 e 35.
- DISSANAYAKE, G. et al. A solution to the simultaneous localization and map building (slam) problem. The University of Sydney, Australia, 2001. Citado 3 vezes nas páginas 25, 31 e 32.
- FARROKHSIAR, M.; KRYSS, D.; NAJJARAN, H. A teaching tool for the state-of-the-art probabilistic methods used in localization of mobile robots. Okanagan School of Engineering, University of British Columbia, Kelowna, B. C., Canada, 2010. Citado na página 29.
- GALVAN, S. et al. Innovative robotics teaching using lego sets. University of Verona, Italy, 2006. Citado 5 vezes nas páginas 25, 29, 33, 34 e 39.
- GUIZILINI, V. C. et al. Implementação do dp-slam em tempo real para robôs móveis usando sensores. Universidade Estadual de Campinas, 2004. Citado na página 32.
- HÁMORI Ákos; LENGYEL, J.; RESKÓ, B. 3dof drawing robot using lego-nxt. Óbuda University, Hungary, 2011. Citado na página 25.
- KITCHENHAM, B. A. et al. Lessons from applying the systematic literature review process within the software engineering domain. Keele University, Staffordshire ST5 5BG, UK, 2006. Citado na página 56.
- LAU, N. et al. Ciber-rato: Uma competição robótica num ambiente virtual. 2002. Citado 2 vezes nas páginas 26 e 39.

- MACHADO, K. F. Módulo de auto-localização para um agente exploratório usando filtro de kalman. Universidade Federal do Rio Grande do Sul - Instituto de Informática, 2003. Citado 3 vezes nas páginas 29, 30 e 32.
- MAIMONE, M.; CHENG, Y.; MATTHIES, L. Two years of visual odometry on the mars exploration rovers. *Journal of Field Robotics*, Wiley Online Library, v. 24, n. 3, p. 169–186, 2007. Citado na página 29.
- MAJDIK, A. et al. New approach in solving the kidnapped robot problem. Technical University of Cluj-Napoca, Romania, 2010. Citado na página 33.
- MALIUK, K. D. Robótica educacional como cenário investigativo nas aulas de matemática. Universidade Federal do Rio Grande do Sul, Porto Alegre, 2009. Citado 2 vezes nas páginas 25 e 35.
- MARCONI, M. D. A.; LAKATOS, E. M. *Métodos Científicos*. [S.l.]: Editora Atlas, 2003. ISBN 8522433976. Citado na página 53.
- MARTINS, J. M. F. Melhoramento do desempenho do robot de serviço de limpeza. Faculdade de Engenharia da Universidade do Porto, 2008. Citado na página 29.
- MOONEY, C. Z. *Monte carlo simulation*. [S.l.]: Sage Publications, 1997. Citado na página 32.
- MORAES, T. M.; SOUZA, A. S. de. Revisão sistemática sobre a comunicação dentro do processo de desenvolvimento de software. Universidade Federal de Goiás - GO, 2011. Citado 2 vezes nas páginas 55 e 56.
- MORESI, E. Metodologia da pesquisa. Universidade Católica de Brasília - DF, 2003. Citado na página 51.
- NETO, A. M. M. da S. Comparação entre o filtro de kalman e filtro de partículas aplicados na robótica móvel. Universidade Estadual de Campinas, 2015. Citado 2 vezes nas páginas 32 e 33.
- NUNES, S. da C.; SANTOS, R. P. dos. O construcionismo de papert na criação de um objeto de aprendizagem e sua avaliação segundo a taxionomia de bloom. IX Encontro Nacional de Pesquisa em Educação em Ciências, 2013. Citado 3 vezes nas páginas 33, 34 e 35.
- OLIVEIRA, M. F. de. Metodologia científica: um manual para a realização de pesquisas em administração. Universidade Federal de Goiás, Catalão GO, 2011. Citado 2 vezes nas páginas 51 e 52.
- OLIVEIRA, P. R. G. D. Auto-localização e construção de mapas de ambiente para robôs móveis baseados em visão omnidirecional estéreo. São Paulo, Brasil, 2008. Citado 3 vezes nas páginas 23, 25 e 30.
- PINTO, F. P. V. F. The cleaning robot project aplicação do filtro de kalman na auto-localização de um sistema robótico autônomo. Faculdade de Engenharia da Universidade do Porto, 2008. Citado 4 vezes nas páginas 29, 30, 31 e 32.



- QUARTIERO, E. M. Da máquina de ensinar à máquina de aprender: pesquisas em tecnologia educacional. Universidade do Estado de Santa Catarina, 2007. Citado 2 vezes nas páginas 33 e 34.
- RAMALHO, C. B. Máquina de raciocínio lógico para tomada de decisões estratégicas em robótica educacional. 2015. Citado na página 26.
- RINCON, R. L. Traveller: Um framework de definição de trajetórias para robôs móveis. 2015. Citado na página 26.
- ROMANO, V. F. *Introdução à Robótica Industrial*. [S.l.]: Edgard Blücher Ltda, 2002. ISBN 8521203152. Citado 2 vezes nas páginas 23 e 29.
- SANTOS, F. M.; SILVA, V. F.; ALMEIDA, L. Auto-localização em pequenos robôs móveis e autônomos: O caso do robô bulldozer iv. 2002. Citado 5 vezes nas páginas 23, 24, 26, 30 e 31.
- SEIFZADEH, S.; WU, D.; WANG, Y. Cost-effective active localization technique for mobile robots. International Conference on Robotics and Biomimetics, 2009. Citado na página 33.
- SERRANO, M.; SERRANO, M. Análise de ferramentas para o ensino de computação na educação básica. Universidade de Brasília (UnB/FGA), 2014. Citado na página 36.
- SILVA, E. G. da et al. Análise de ferramentas para o ensino de computação na educação básica. XXXIV Congresso da Sociedade Brasileira de Computação, 2014. Citado 5 vezes nas páginas 34, 35, 36, 39 e 47.
- WAHAB1, A. F. A.; AZAHARI2, M. H.; TAJUDDIN1, R. M. An evaluation of robotic education scale in enhancing science achievement. Universiti Teknologi MARA, 2015. Citado na página 25.
- WON, D. H. et al. Integration of vision based slam and nonlinear filter for simple mobile robot navigation. Konkuk University Seoul, Korea, 2008. Citado 3 vezes nas páginas 30, 31 e 32.
- ZHAO, S. et al. Research on robotic education based on lego bricks. School of Information Science and Engineering, Northeastern University, 2008. Citado 2 vezes nas páginas 25 e 33.