

Robótica

Alunos: Jonathan Carvalhosa

Felipe Rasinhas

Rio de Janeiro, 21 de junho de 2013

Sumário

- Objetivo
- Desenvolvimento
 - Listener
 - Comunicação com a porta serial
 - Arduino
 - Execução
- Conclusão
- Bibliografia

Objetivo

- Controlar o robô pelo teclado
- Mudar todos os graus de liberdade
- Escolher a precisão do movimento

Listener

- Espera pelo input do teclado.
- Produz como output os comandos enviados pelo usuário.

Comunicação com a porta serial

- Script em bash.
- Escuta o arduino em background.
- Executa o listener e envia o output para a porta serial.

Arduino

- Escuta a porta serial.
- Executa os movimentos no robô de acordo com os bytes recebidos.
- Permite alterar a precisão dos movimentos e selecionar diferentes graus de liberdade.

Conclusão

- Dificuldades com o Hardware
- Missão cumprida!

Bibliografia

- <http://www.arduino.cc/>