"Robô de Patrulha Residencial:

Integração de Sensores e Alerta

Sonoro"





EQUIPE

- Alexandre Araújo
- Anatália Araújo
- Tarcísio Muniz

Uelisson Cruz







1. Contexto

O projeto visa desenvolver um robô de alerta de presença para segurança residencial, utilizando Arduíno como protótipo. O robô será equipado com sensores de proximidade (como PIR ou ultrassônicos) e um sistema de alarme sonoro. Ele será capaz de detectar a presença de intrusos e emitir um alerta sonoro, além de poder se mover autonomamente para monitorar diferentes áreas da residência.



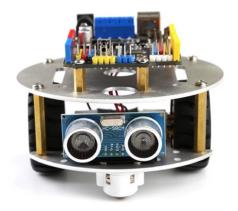
2.Atividade Prática: Brainstorm para o Robô de Patrulha Residencial"

• Definição:

Brainstorming, ou tempestade de ideias, é uma técnica que consiste em reunir um grupo de pessoas para gerar novas ideias e soluções. É uma forma de estimular a criatividade e a diversidade de pontos de vista.

Objetivo

"Simular a etapa de brainstorm para definir funcionalidades e soluções para o robô de patrulha residencial."





3. Preparação Prévia

Problema Central

"Como desenvolver um robô de patrulha residencial eficiente, com sensores e alerta sonoro, que seja acessível e de fácil implementação?"

Materiais Necessários:

Post-its, canetas, quadro branco, protótipos de componentes (opcional: Arduino, sensores PIR, buzzer).









4.Técnicas Utilizadas

- Post-its (Ideação livre)
- Brainstorm Oposto (Inversão do problema)
- Mind Mapping (Mapeamento de palavras-chave)
- Brainstorm Tangível (Protótipo físico)







5.Post-its

- O que é: Geração de ideias individuais escritas em postits e agrupadas por temas.
- **Objetivo**: Coletar diversidade de ideias de forma visual e colaborativa.

→ PRATICAS APLICAVEIS:

Funcionalidades e Desafios

Exemplos:

- Funcionalidades: "Detecção noturna", "Notificação no celular".
- Desafios: "Autonomia da bateria", "Falsos positivos".







6.Brainstorm Oposto

- O que é: Inversão do problema (ex.: "Como piorar o sistema?").
- **Objetivo**: Identificar riscos e evitar erros comuns no projeto. .
- PRATICAS APLICÁVEIS:

"Como criar um robô ineficiente?"

Respostas:

"Sensor cego", "Alarme mudo", "Bateria descarregável".







7. Mind Mapping

- O que é: Mapa mental com palavras-chave centrais (ex.: "Segurança") e ramificações
- Objetivo: Organizar ideias hierarquicamente e conectar conceitos

PRATICAS APLICÁVEIS:

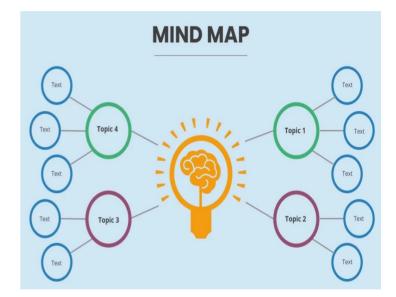
3 palavras-chave do projeto:

"Segurança" — "Autonomia" — "Custo".

Subtópicos

- Segurança → "Sensor PIR", "Câmera integrada".
- Autonomia → "Bateria recarregável", "Modo standby**".
- Custo → "Componentes acessíveis", "Open-source"***).

*** Open-source (código aberto) se refere a software cujo código-fonte é disponibilizado publicamente para que qualquer pessoa possa ver, modificar e distribuir. Isso permite que desenvolvedores e usuários contribuam para melhorias, adaptem o software às suas necessidades e usem-no de maneira gratuita, promovendo a colaboração e a transparência.







^{**}Modo que dispositivo ou sistema fica parcialmente desligado, mas ainda mantém algumas funções ativas, como aguardar comandos ou estar pronto para ser ativado rapidamente. Ele consome pouca energia e é usado para economizar energia quando o dispositivo não está em uso completo, mas ainda precisa ser acessível.

8.Brainstorm Tangível

- O que é: Uso de protótipos físicos (ex.: Arduino) para inspirar soluções.
- **Objetivo**: Visualizar problemas e oportunidades na prática.

PRATICAS APLICÁVEIS:

"Protótipo Físico (Arduino + Sensor PIR + Buzzer)"

Demonstração:

Detecção de movimento → Ativação do alarme.

Discussão: "Melhorias observadas e peças ou complementos".







Resultados Esperados

Lista Prioritária:

- Detecção precisa de intrusos.
- Alerta sonoro/notificação móvel.
- Baixo consumo de energia.
- Riscos: Falsos positivos, custo.



DUVIDAS?

