

Victor Azadinho Miranda

Relatório do Trabalho 2 de Robótica

O objetivo deste trabalho foi o de construirmos um carrinho autônomo capaz de andar em linha reta sem o auxílio de um guia, detectar obstáculos para evitar colisões e transmitir por rádio os obstáculos que encontrar.

Para permitir que o carrinho ande em linha reta utilizamos de rotation encoders nas rodas para controlar sua rotação. Além disso, utilizamos de um sensor ultrassônico para detectar obstáculos e uma antena de rádio para transmitir sobre os obstáculos encontrados.

A montagem do carrinho e a implementação da lógica de comportamento foram implementados em sala de aula durante as aulas de Robótica.