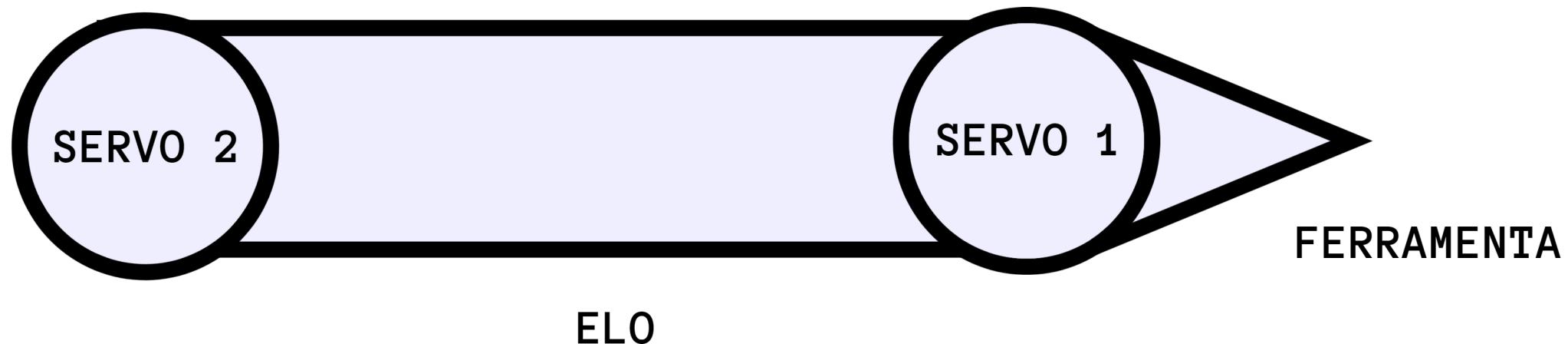


MANUAL DO ROBÔ

JUNTA 1

JUNTA 2

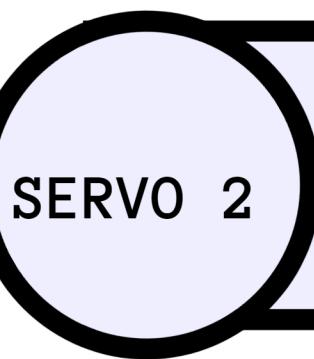


ESTE É O ROBÔ IDEALIZADO PARA O DESENVOLVIMENTO DESTE PROJETO DE ROBÓTICA. ELE POSSUI DUAS JUNTAS E, PORTANTO, DOIS SERVO MOTORES QUE O CONTROLAM, E UM ELO QUE LIGA ESSAS DUAS JUNTAS.

A PRIMEIRA JUNTA É CONTROLADA PELO SERVO 2 E FICA RESPONSÁVEL PELO MOVIMENTO QUE O SERVO FAZ NO EIXO Y. A SEGUNDA JUNTA É CONTROLADA PELO SERVO 1 E FICA RESPONSÁVEL PELO MOVIMENTO QUE O SERVO FAZ NO EIXO X.

MUDANÇA DE PLANO

JUNTA 1

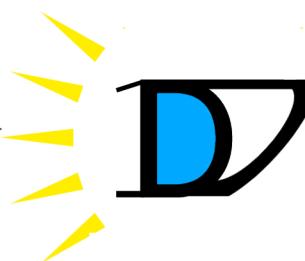


ELO

SERVO 1

JUNTA 2

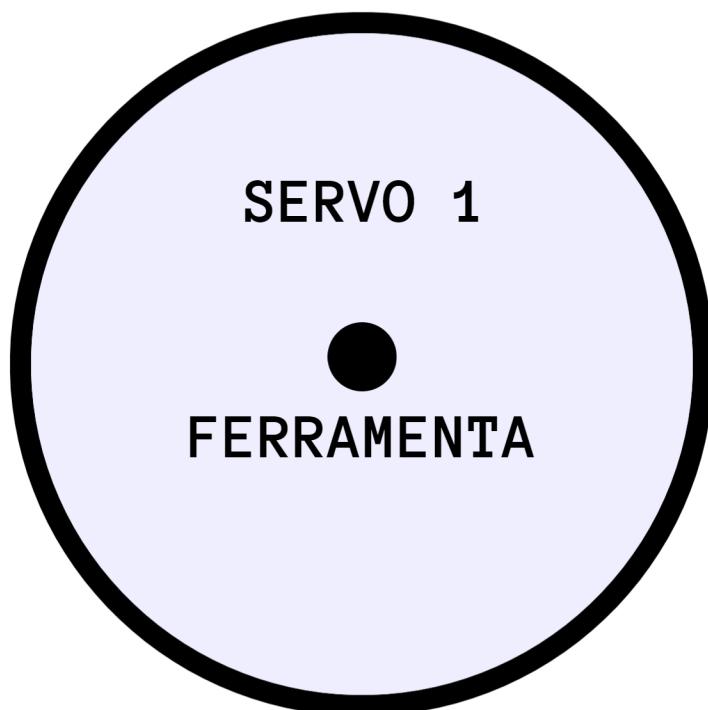
FERRAMENTA



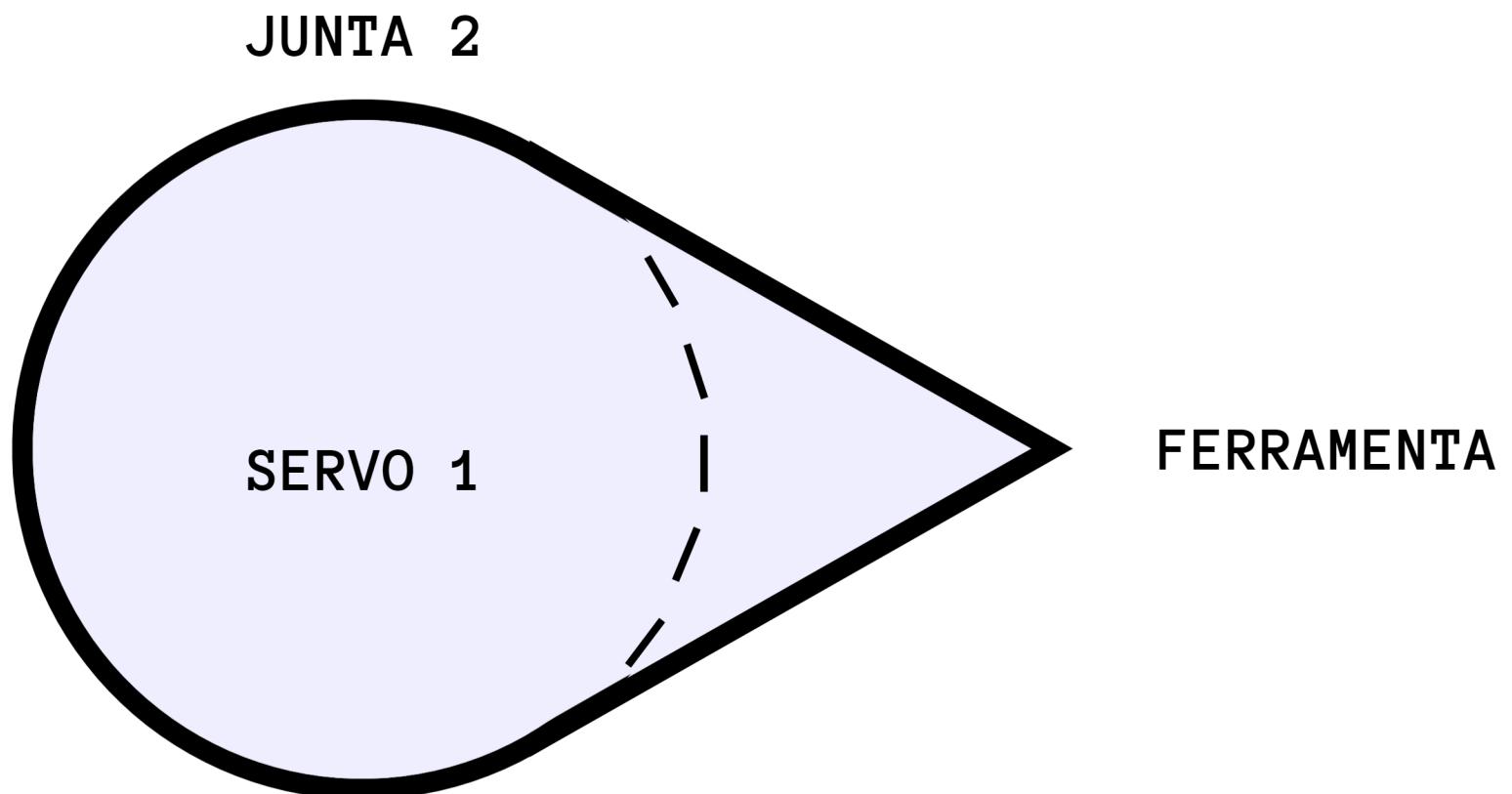
PARA CONSEGUIR OBSERVAR O MOVIMENTO DO SERVO 1, É NECESSÁRIO MUDAR A PERSPECTIVA NO PLANO 2D, PORTANTO, OS DESENHOS QUE REPRESENTAM MUDANÇA NO EIXO X SERÃO FEITOS A PARIR DA PERSPECTIVA DESSTE OLHO NO DESENHO

EXEMPLIFICAÇÃO: ROBÔ NA POSIÇÃO X: 0 E Y: 0

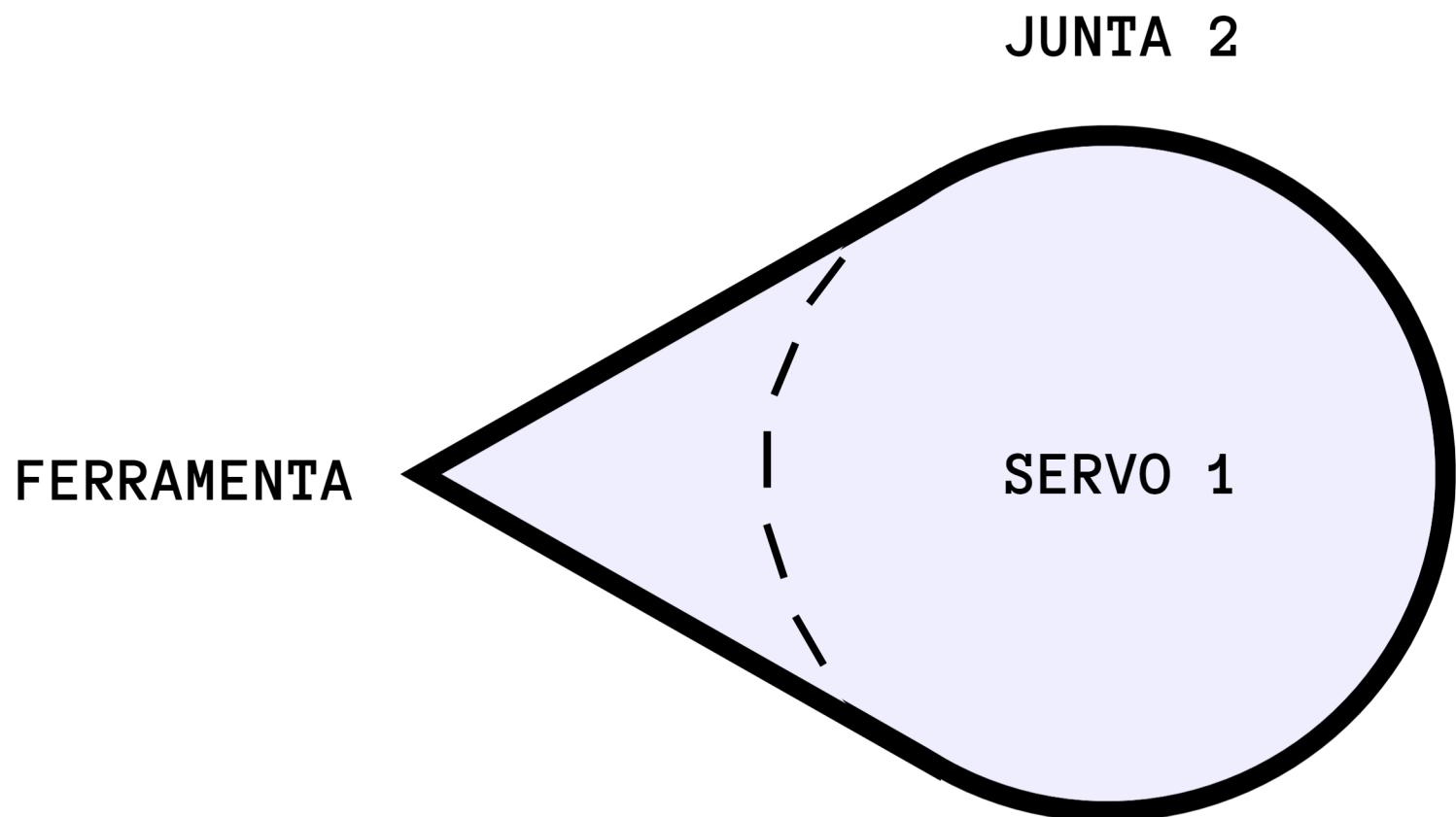
JUNTA 2



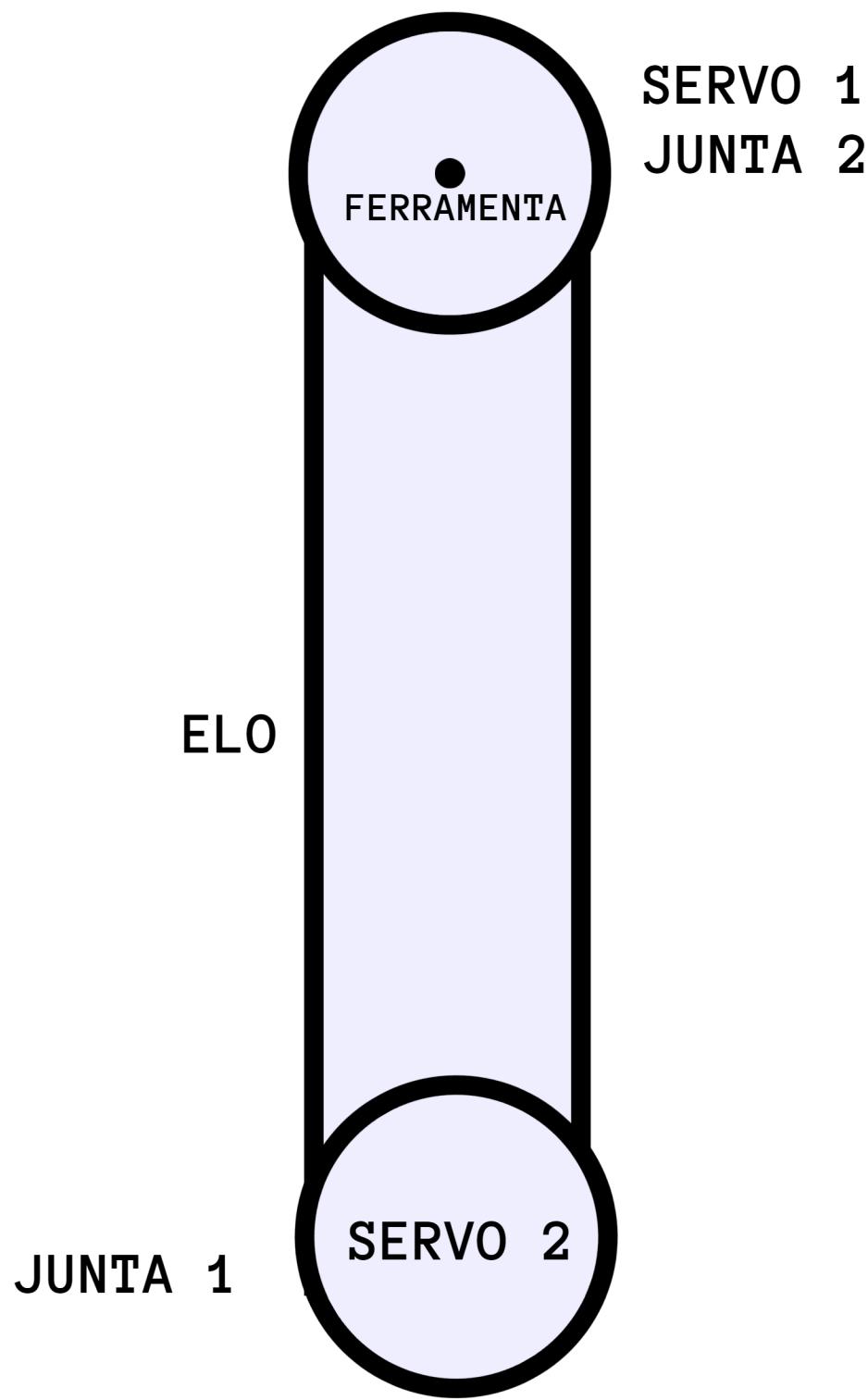
EXEMPLIFICAÇÃO: ROBÔ NA POSIÇÃO X: 60 E Y: 0



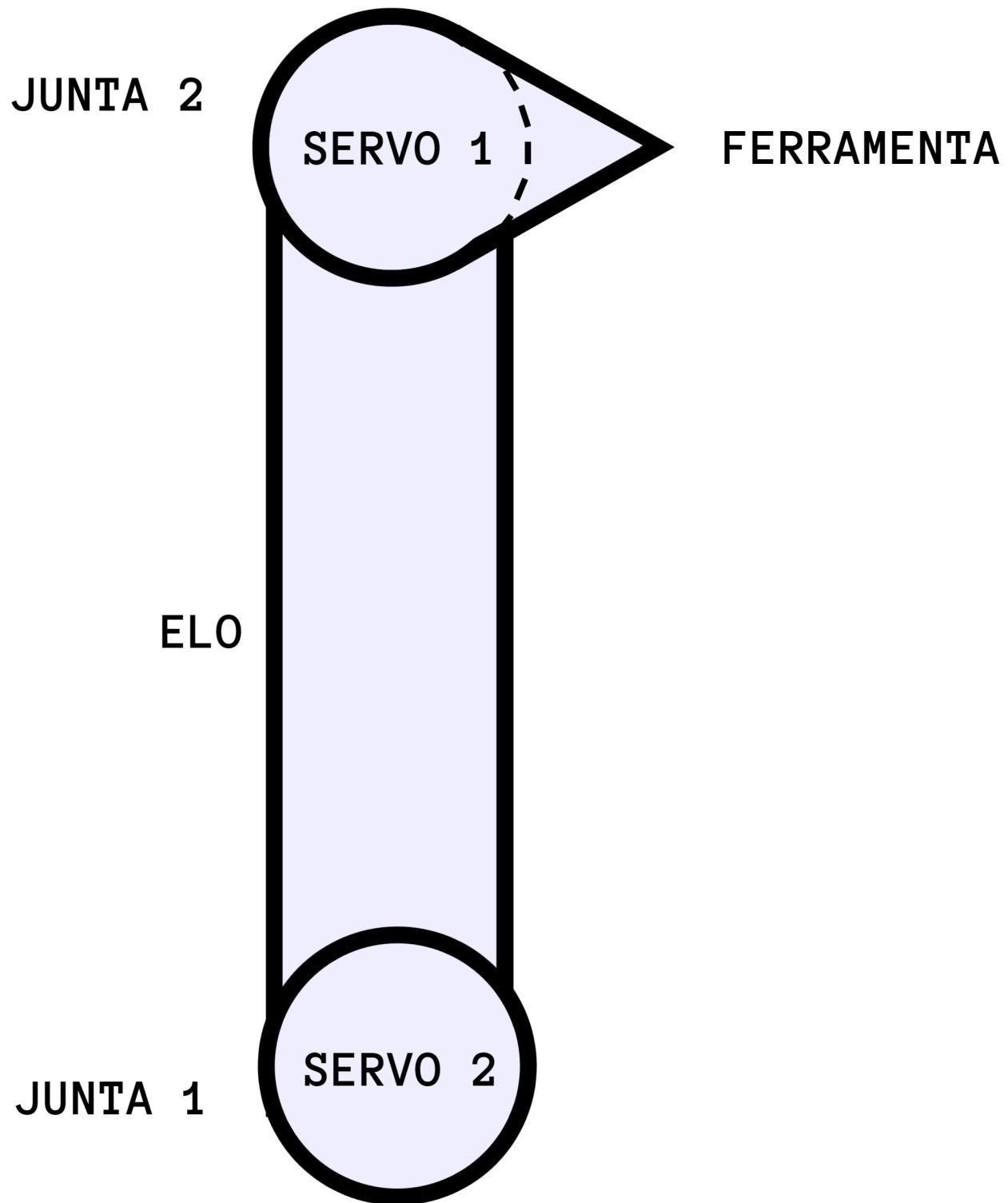
EXEMPLIFICAÇÃO: ROBÔ NA POSIÇÃO X: -60 E Y: 0



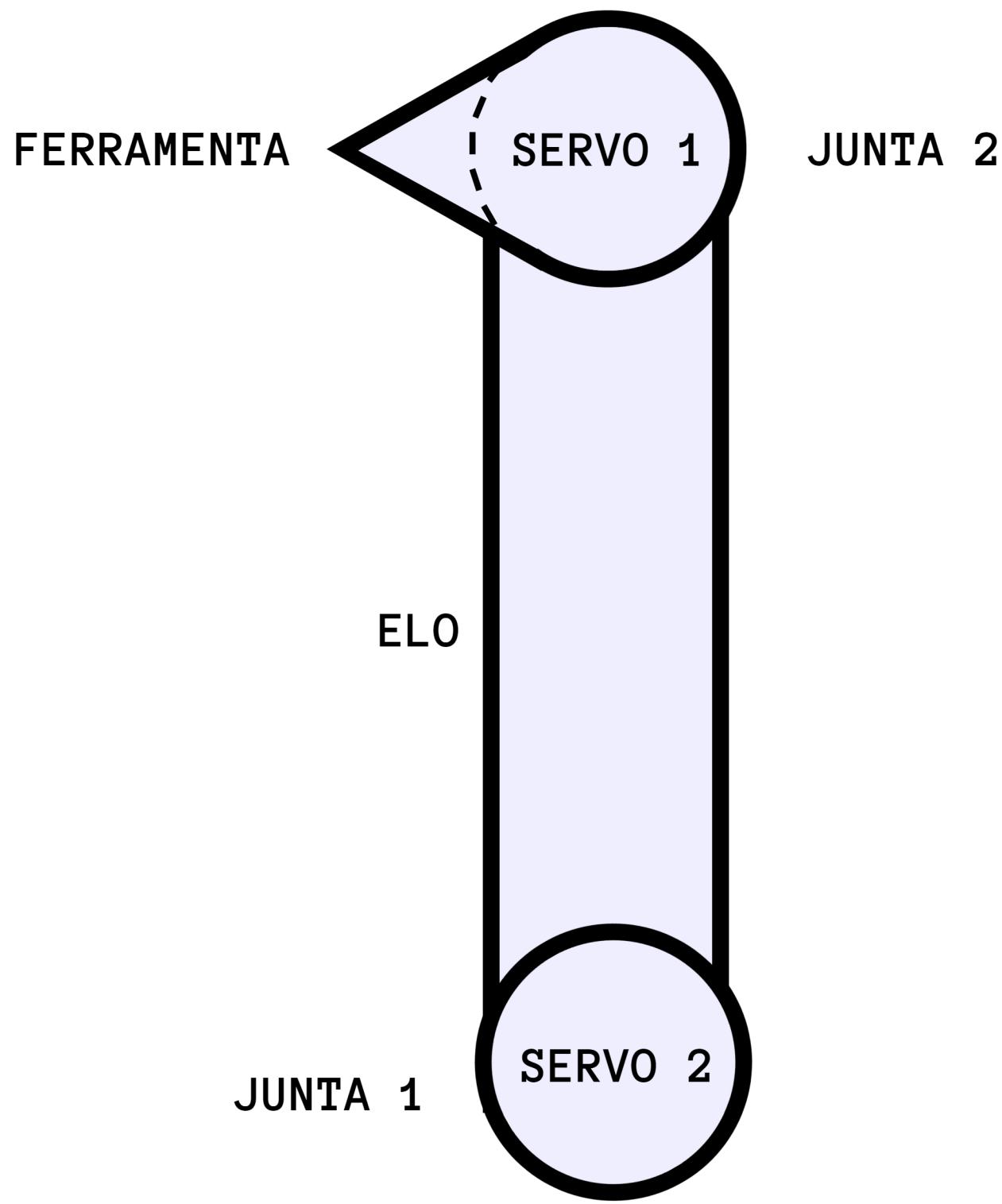
EXEMPLIFICAÇÃO: ROBÔ NA POSIÇÃO X: 0 E Y: 60



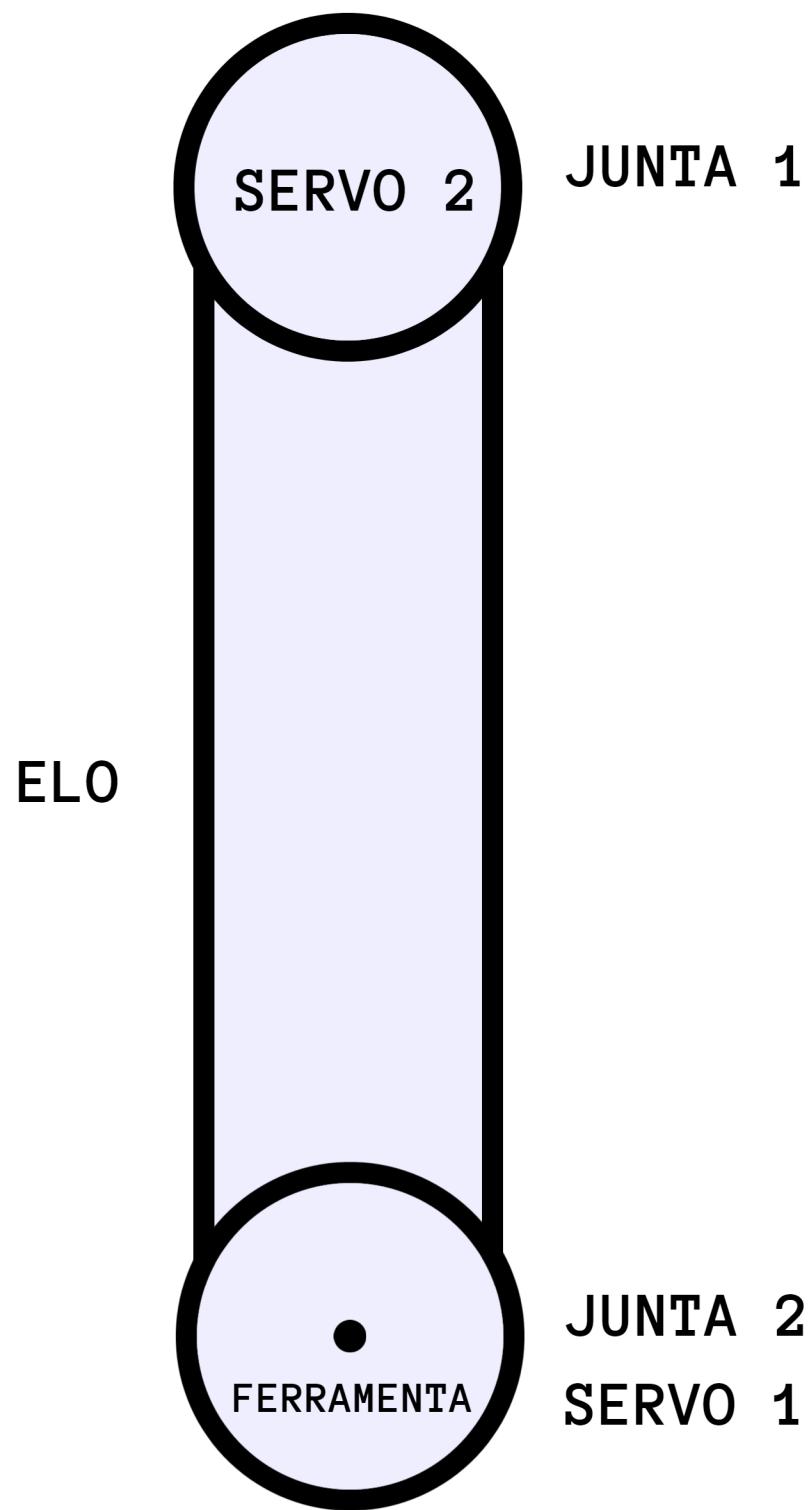
EXEMPLIFICAÇÃO: ROBÔ NA POSIÇÃO X: 60 E Y: 60



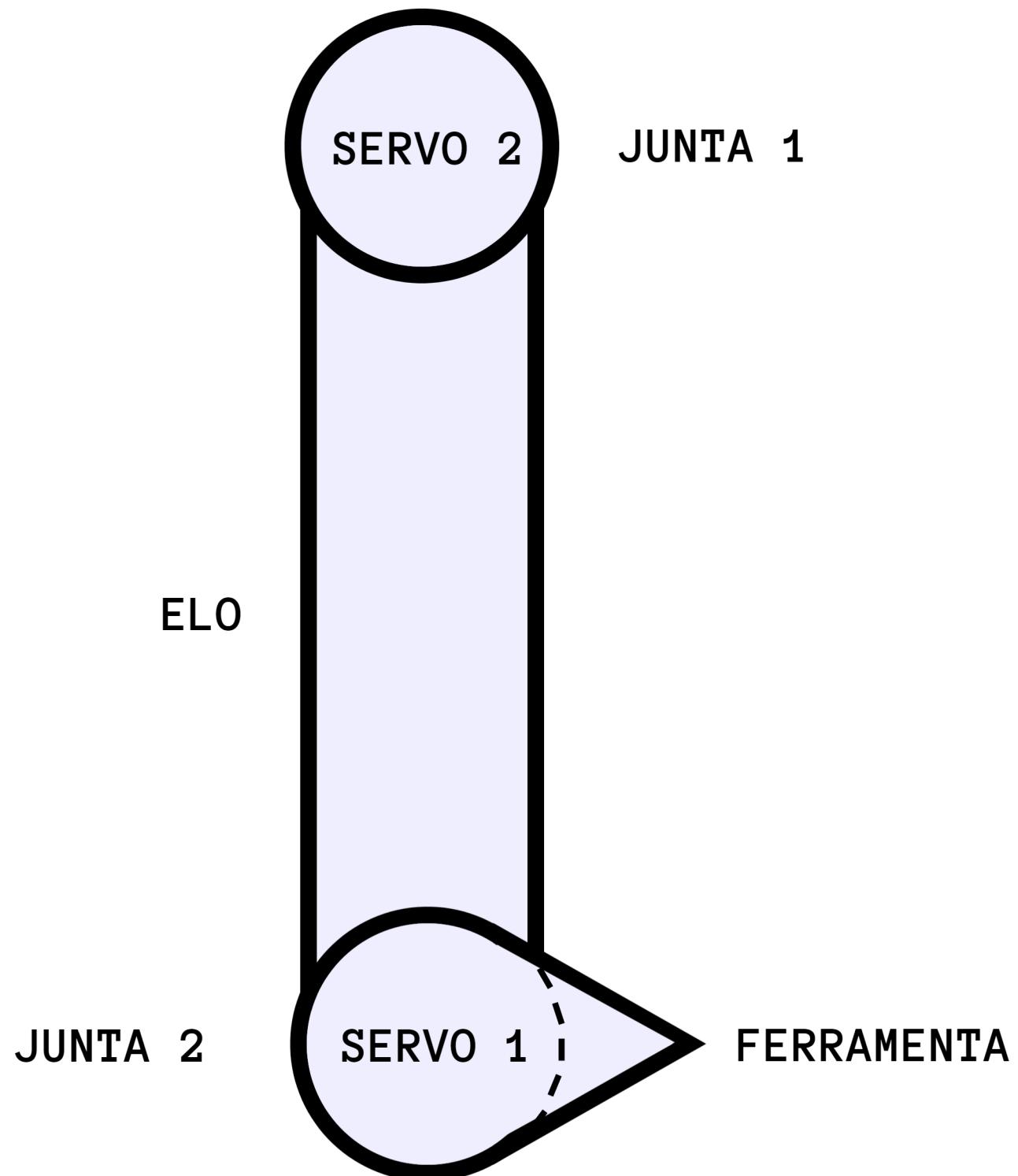
EXEMPLIFICAÇÃO: ROBÔ NA POSIÇÃO X: -60 E Y: 60



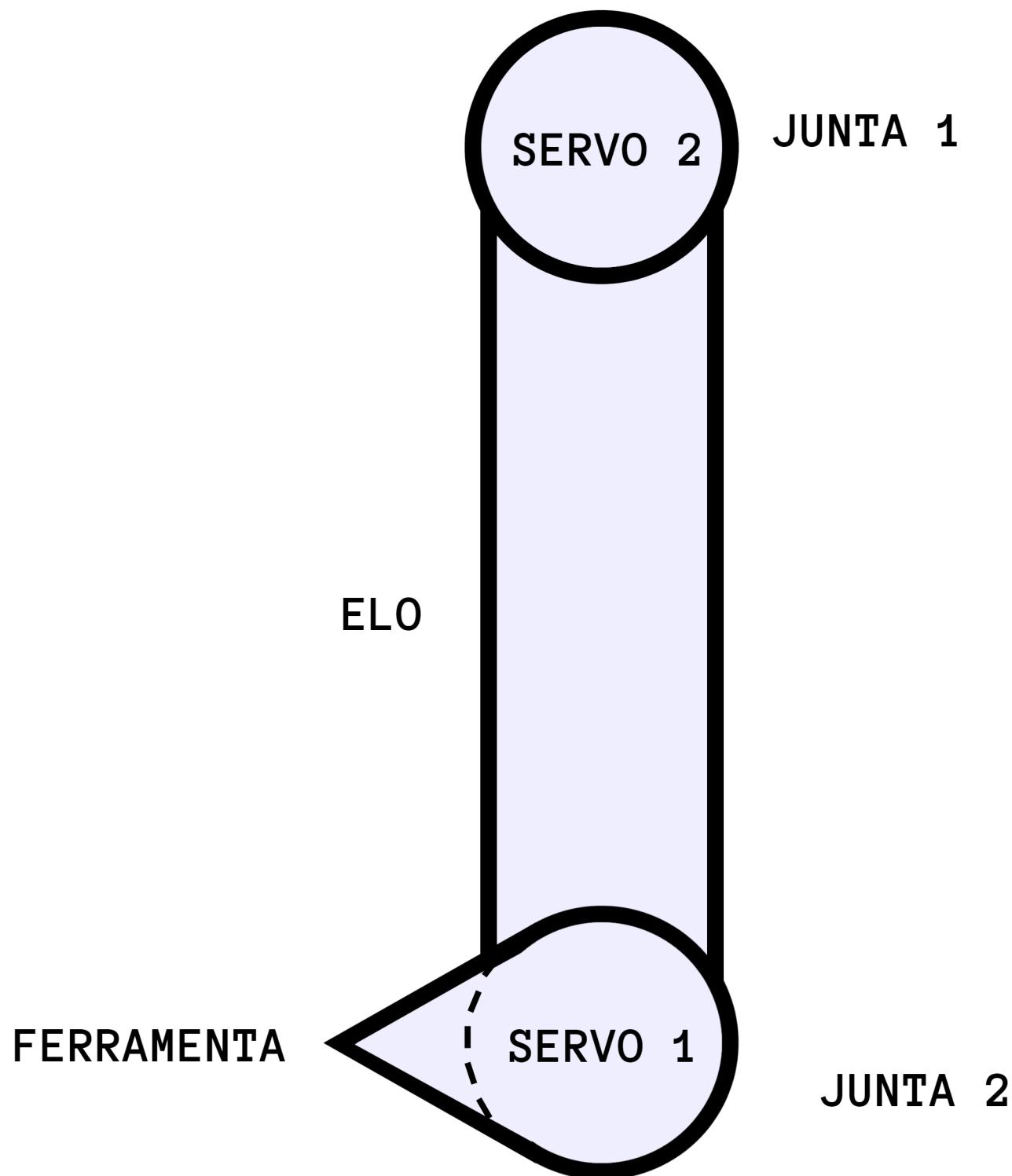
EXEMPLIFICAÇÃO: ROBÔ NA POSIÇÃO X: 0 E Y: -60



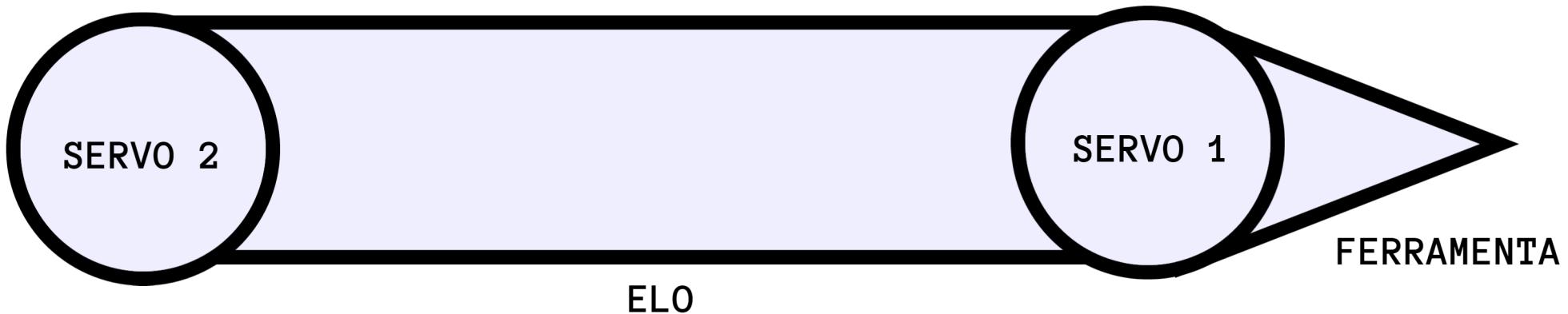
EXEMPLIFICAÇÃO: ROBÔ NA POSIÇÃO X: 60 E Y: -60



EXEMPLIFICAÇÃO:
ROBÔ NA POSIÇÃO X: -60 E Y: -60



USO DO SIMULADOR PROTEUS



PARA SIMULAR O PROGRAMA CORRETAMENTE, TEMOS 5 BOTÕES

- ➡ ON / OFF: DEVE SER PRESSIONADO SEMPRE QUE QUISER LIGAR OU DESLIGAR O LCD E O CONTROLE DOS SERVOS
- ➡ SERVO 1 +: DEVE SER PRESSIONADO SEMPRE QUE QUISER AUMENTAR A POSIÇÃO X DO ROBÔ
- ➡ SERVO 1 -: DEVE SER PRESSIONADO SEMPRE QUE QUISER DIMINUIR A POSIÇÃO X DO ROBÔ
- ➡ SERVO 2 +: DEVE SER PRESSIONADO SEMPRE QUE QUISER AUMENTAR A POSIÇÃO Y DO ROBÔ
- ➡ SERVO 2 -: DEVE SER PRESSIONADO SEMPRE QUE QUISER DIMINUIR A POSIÇÃO Y DO ROBÔ

DICA !!!

PARA EFEITO DE SIMULAÇÃO, MANTER O BOTÃO PRESSIONADO ATÉ QUE O EFEITO ESPERADO SEJA ATINGIDO, PARA ENTÃO SOLTÁ-LO