



# Projeto de Braço Robótico

Baseado no Projeto InMoov de Gaël Langevin

**Instituição: Universidade Anhembi Morumbi**

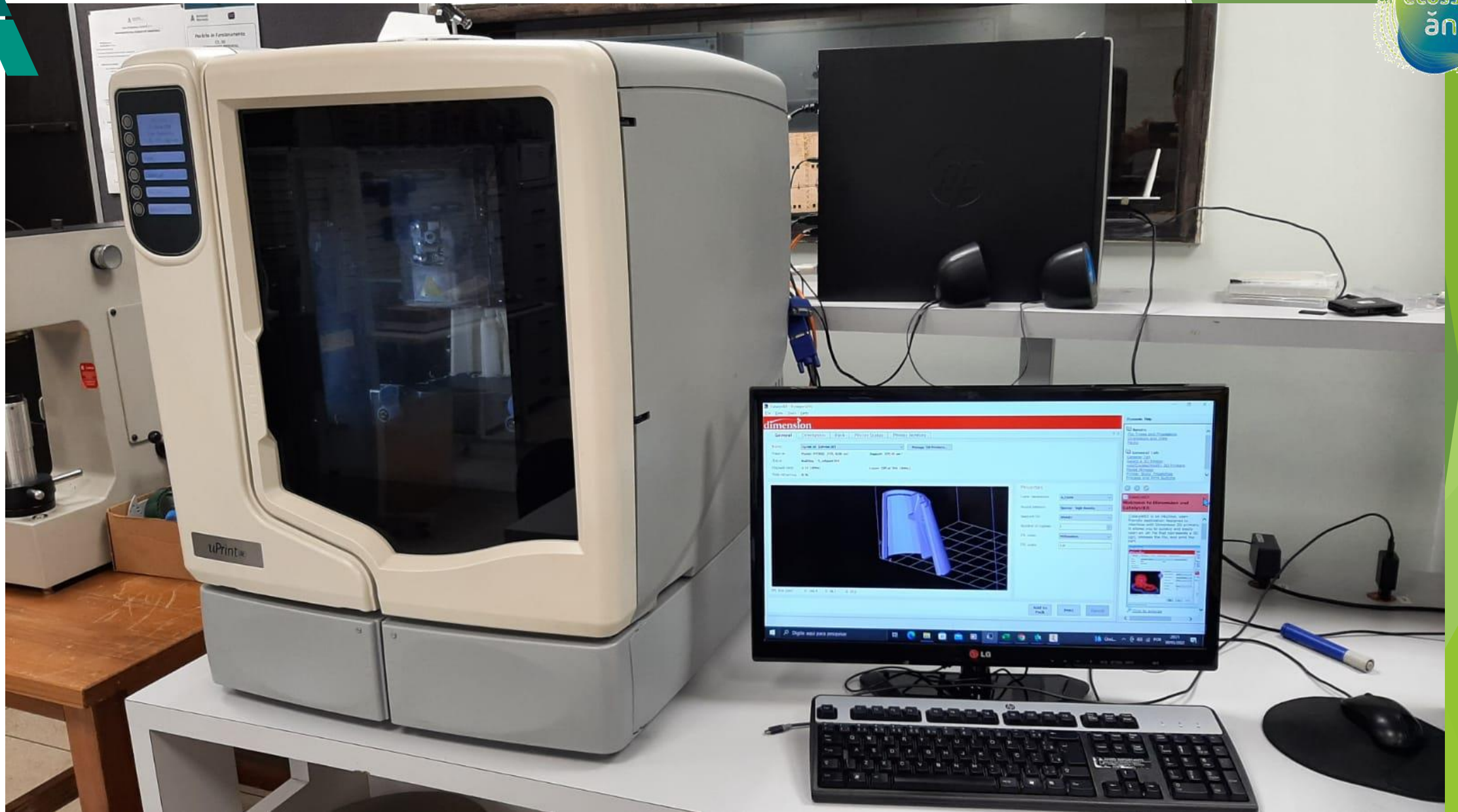
**Projeto proposto e execução: Prof. Dr. Marcel Stefan Wagner**

**Coordenação: Prof. Dr. Guilherme Duarte de Barros**

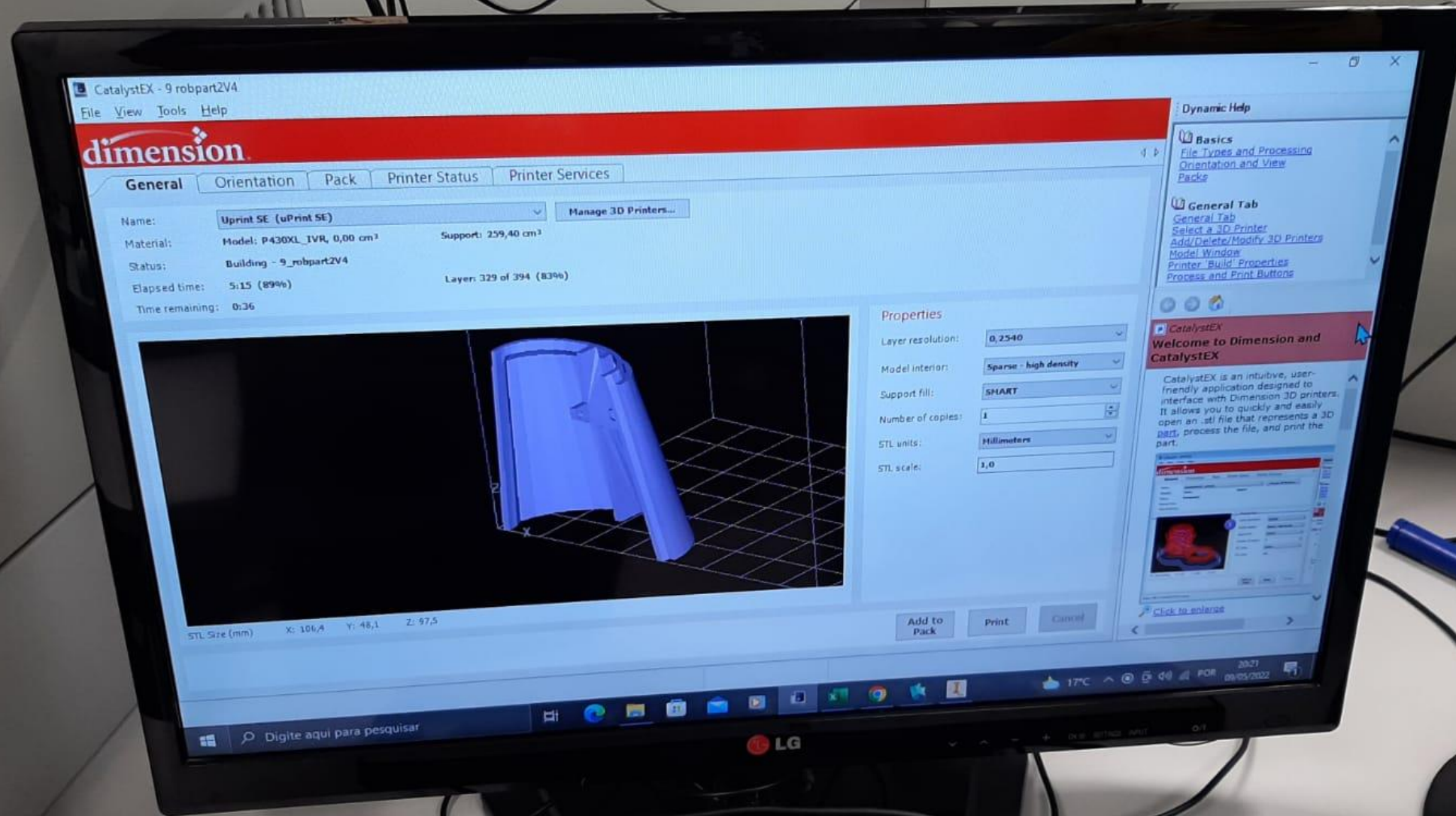
**Auxílio: Equipe dos Laboratórios**

**2022 - Campus Vila Olímpia (VO)**

**Curso de Extensão: Profa. Maricelia S. da Costa Paulo**





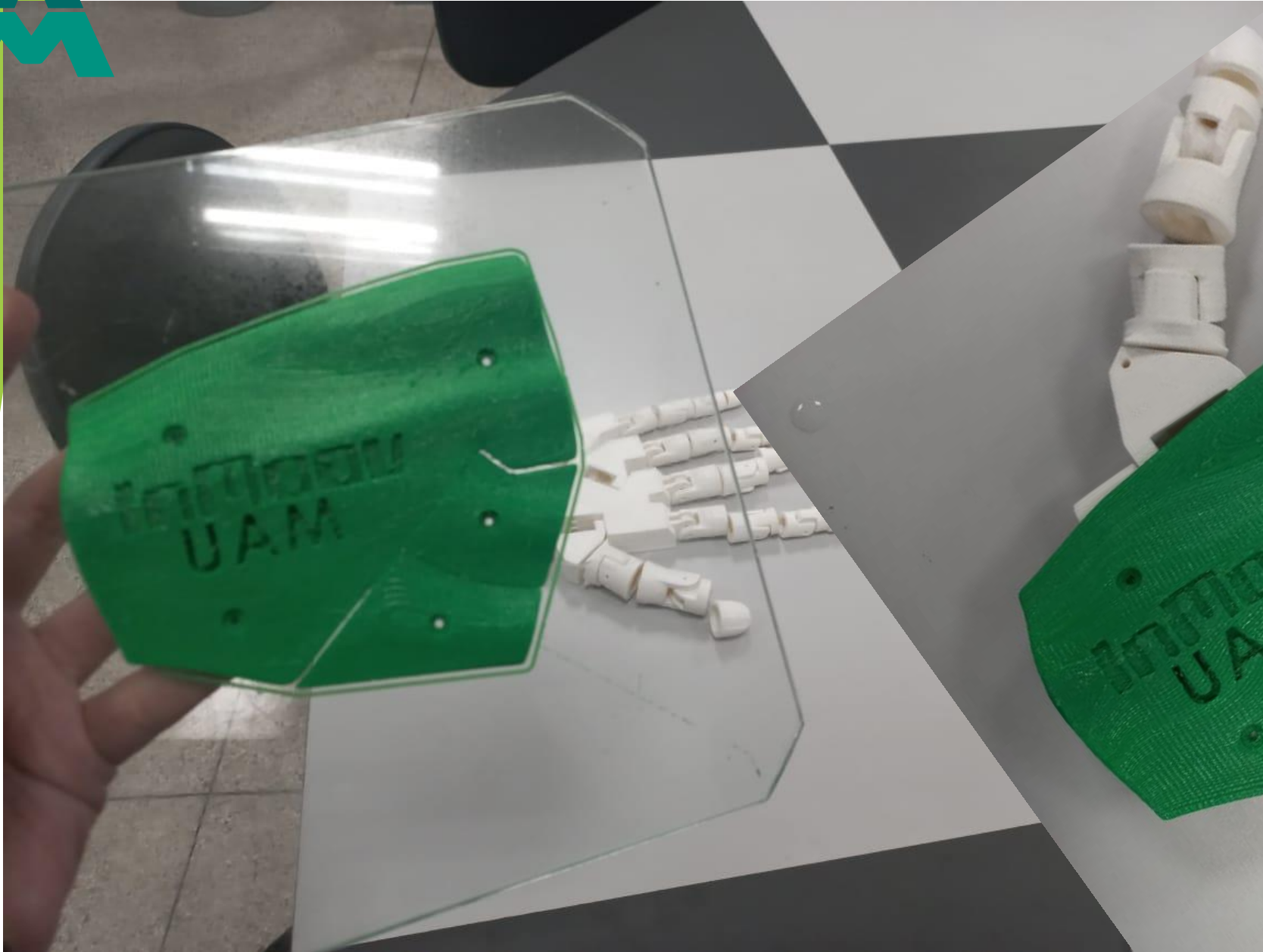


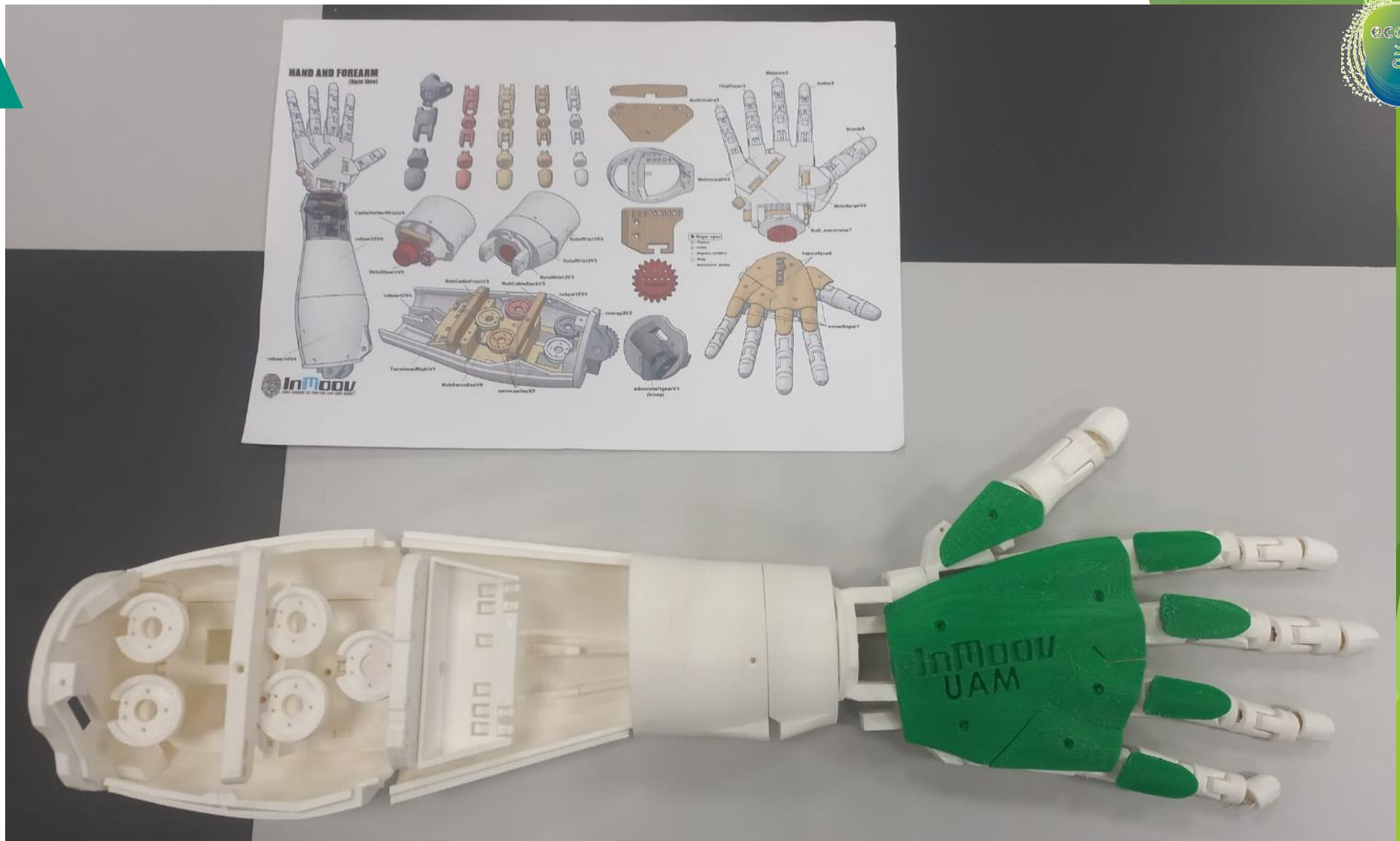
Arquivos do tipo STL (Standard Tessellation Language or “STereoLithography”)







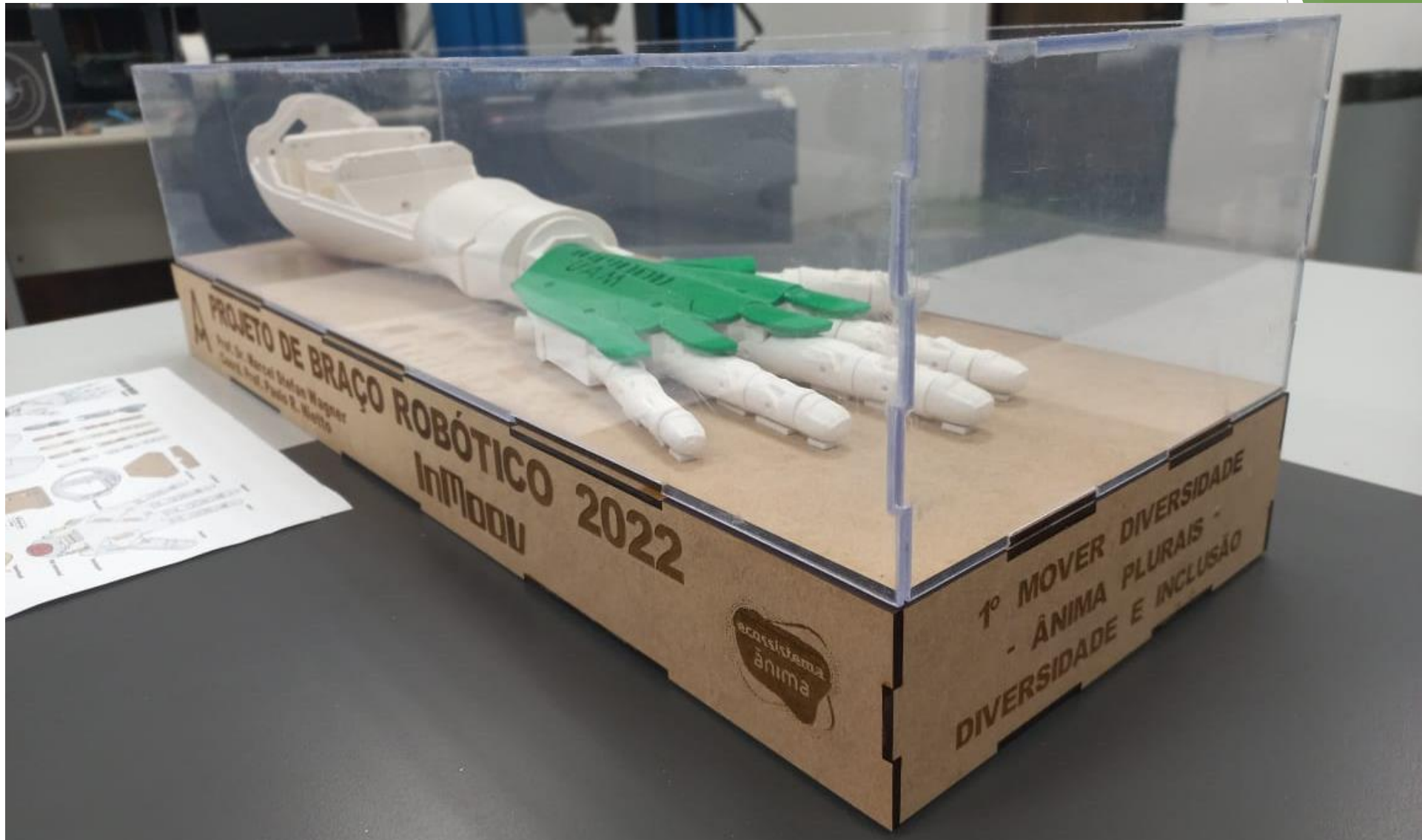






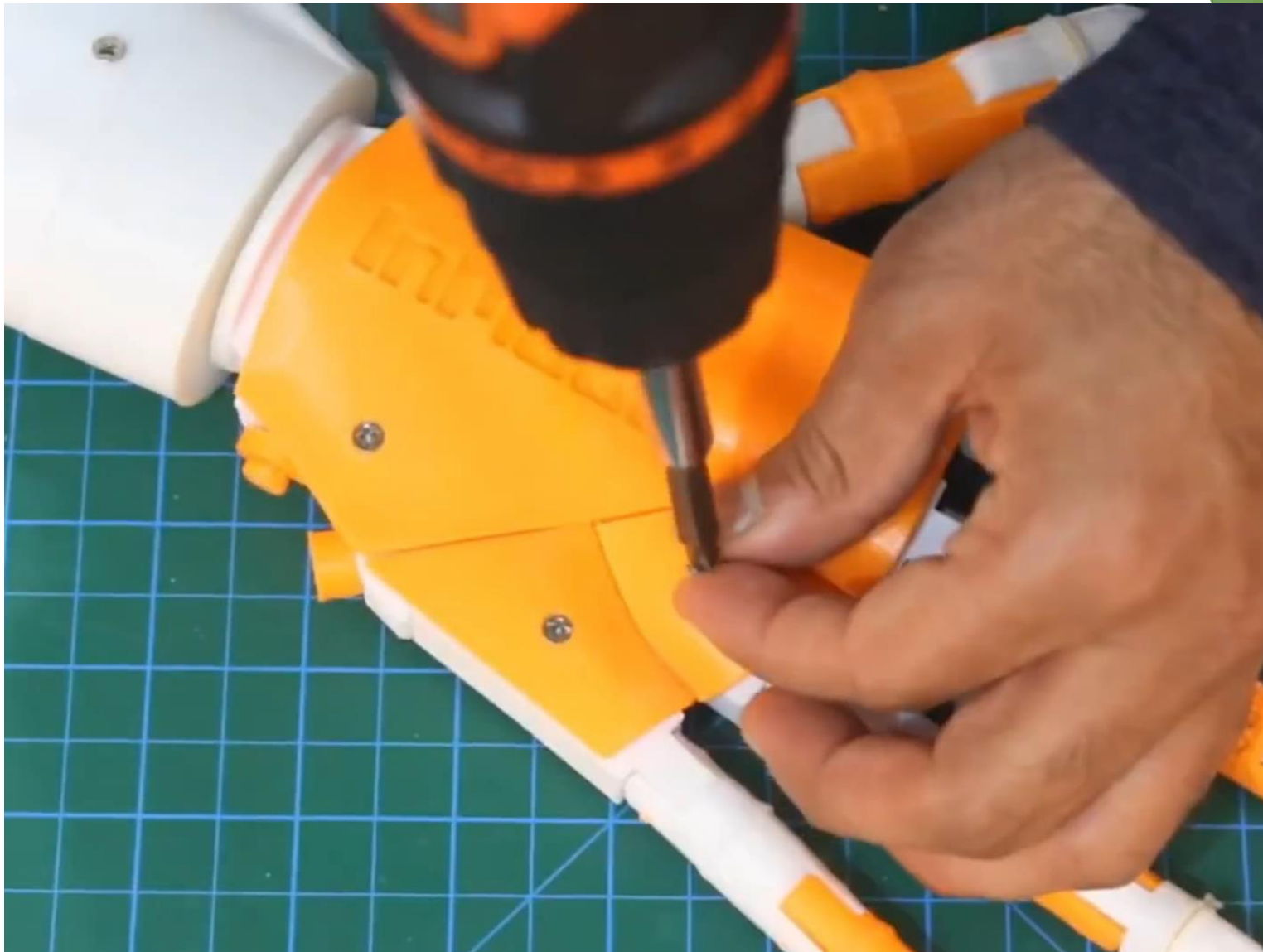




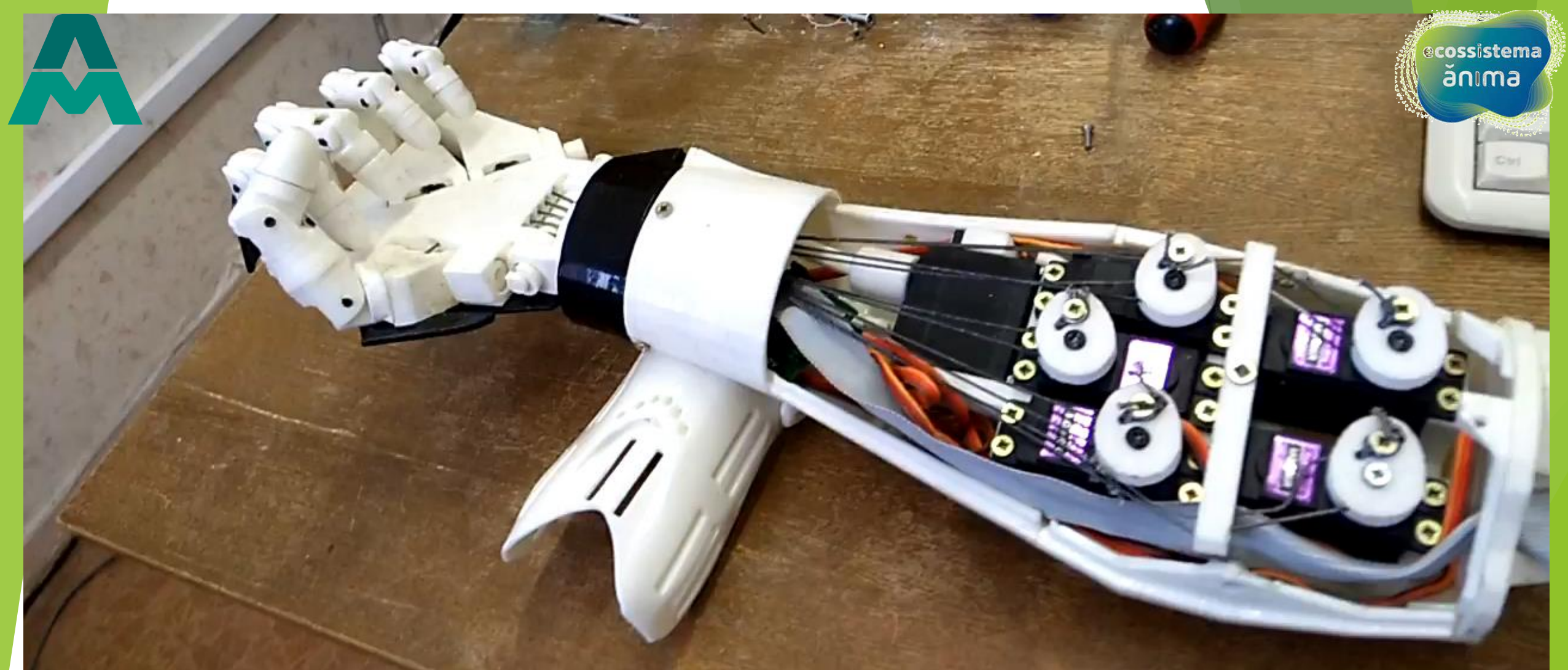






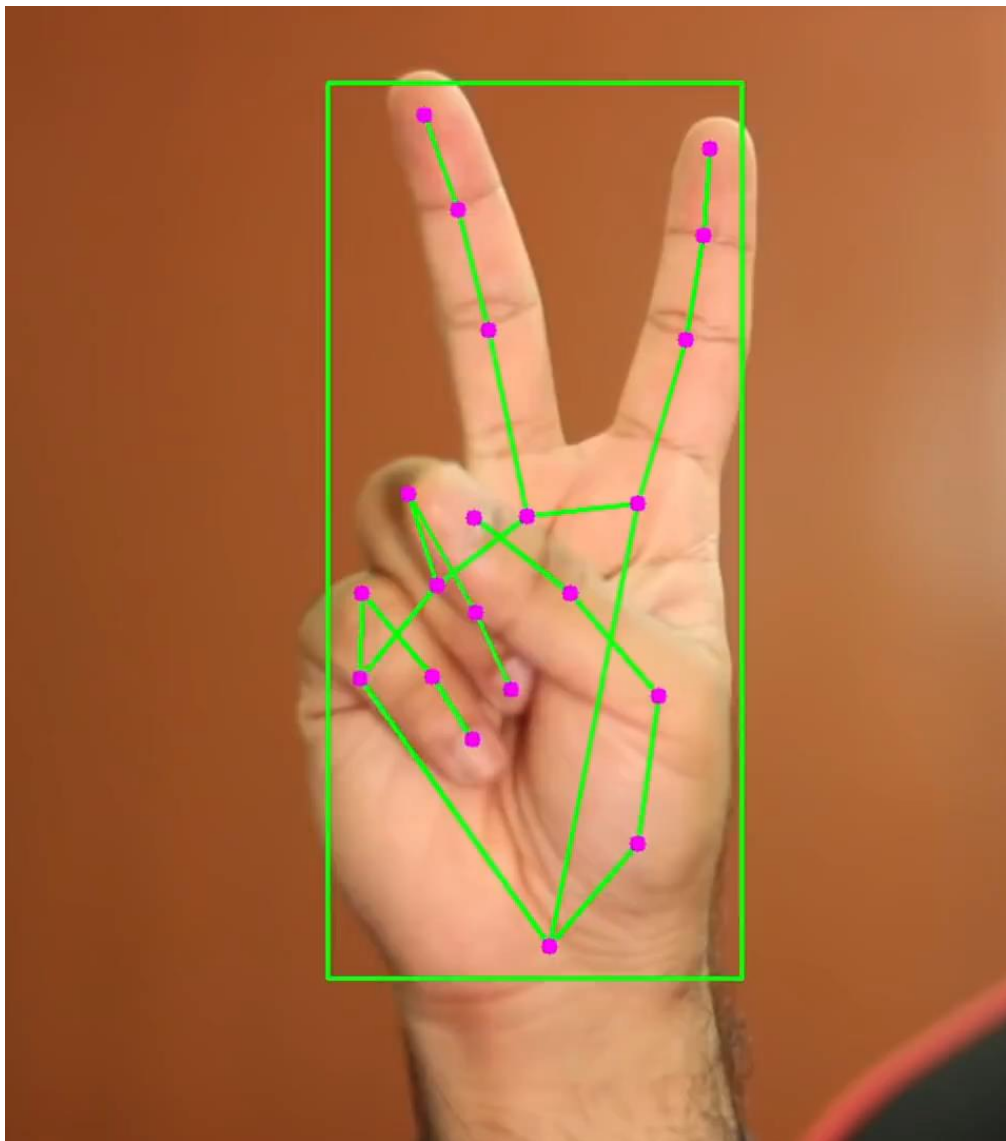


Exemplo da referência: Murtaza, 2022 (<https://www.murtazahassan.com/>).



Exemplo da referência: No Limit, 2022 (<https://www.youtube.com/channel/UCqxyFk1HF90qVXwFSbWEeNA>).





Exemplo da referência: Murtaza, 2022 (<https://www.murtazahassan.com/>).



### ❑ Elaboração do *Hardware* (HW):

- Placa padronizada Arduino UNO rev3;
- Cabo conector USB;
- Servomotores (SG90 ou MG995) com rotação 180°;
- Fios *jumper*;
- LEDs 5mm em série com Resistores de 150  $\Omega$ ;
- Webcam nativa do Notebook ou MultiLaser WC040.

### ❑ Programação do Braço Robótico:

- Interface com o Arduino UNO: C/C++
- Reconhecimento de Imagens: Python



# Agradecimentos

Ao InMoov e Gaël Langevin pela disponibilização *open source*

À Universidade Anhembi Morumbi pelo suporte com os materiais

À equipe de laboratórios composta pelo Andre D. Silva, Mayk A. Rodrigues,  
Gabriel D. Assunção, Ricardo D. Junior e Maycon M. Souza

Aos organizadores do curso e participantes!

Contato: Prof. Dr. Marcel Stefan Wagner  
[marcel.wagner@anhembi.br](mailto:marcel.wagner@anhembi.br)

