

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Equipe de Competição Titans |  | Universidade de Brasília |  | Campus Gama |

Projetos 2/2017

Categoria Seguidor de Trilha

Sumário

1. [Introdução 3](#_Toc491348563)

[Objetivos](#_Toc491348564)

[Expectativas da Equipe](#_Toc491348565)

1. [Modelo do Redondo Compacto 3](#_Toc491348566)

[Design](#_Toc491348567)

[Circuitos Eletrônicos Utilizados](#_Toc491348568)

[Baterias](#_Toc491348569)

[Sensores e atuadores](#_Toc491348570)

[Microcontrolador](#_Toc491348571)

[Melhorias a serem feitas (opcional)](#_Toc491348572)

[Materiais Necessários e custos](#_Toc491348573)

1. [Modelo do Robô 2 [por nome do modelo] 5](#_Toc491348574)

[Design](#_Toc491348575)

[Circuitos Eletrônicos Utilizados](#_Toc491348576)

[Comunicação](#_Toc491348577)

[Sensores e atuadores](#_Toc491348578)

[Microprocessadores](#_Toc491348579)

[Inovação Tecnológica (se tiver)](#_Toc491348580)

[Melhorias a serem feitas (opcional)](#_Toc491348581)

[Materiais Necessários e custos](#_Toc491348582)

1. [Modelo do Robô 3 [por nome do modelo] 5](#_Toc491348583)

[Design](#_Toc491348584)

[Circuitos Eletrônicos Utilizados](#_Toc491348585)

[Comunicação](#_Toc491348586)

[Sensores e atuadores](#_Toc491348587)

[Microprocessadores](#_Toc491348588)

[Inovação Tecnológica (se tiver)](#_Toc491348589)

[Melhorias a serem feitas (opcional)](#_Toc491348590)

[Materiais Necessários e custos](#_Toc491348591)

1. [Conclusões 6](#_Toc491348592)

[Comparação entre os robôs – Prós e Contras](#_Toc491348593)

[Atividades a serem desenvolvidas no projeto](#_Toc491348594)

1. [Referências Bibliográficas 6](#_Toc491348595)

# Introdução

## Objetivos

Construção de um robô autônomo seguidor de linha, microcontrolado com o apoio de sensores e técnicas de controle.

Montar um modelo para ser seguido posteriormente por novos integrantes da equipe.

## Expectativas da Equipe

A equipe espera figurar entre os 10 primeiros lugares da Winter Challenge.

# Modelo do Redondo Compacto

## Design

## Circuitos Eletrônicos Utilizados

### Driver de Motor

Somando o controle por PWM e o circuito de Ponte H obtemos um drive de motor completo para aplicações em robótica e automação. Portanto, podemos construir esse aparato a partir de transistores arranjados em ponte H e controlados por um sinal PWM gerado por um microcontrolador. No entanto, um projeto desse não exige apenas o conhecimento da lógica de chaveamento e controle de pulsos, mas também todo um estudo sobre o funcionamento dos transistores, bem como uma pesquisa de mercado sobre seus diversos modelos e inúmeros teste para adaptação em nosso projeto. Por sorte, existem muitos CI's no mercados que funcionam como drive para motores utilizando essa lógica, economizando tempo na construção e evitando mal funcionamento do projeto.

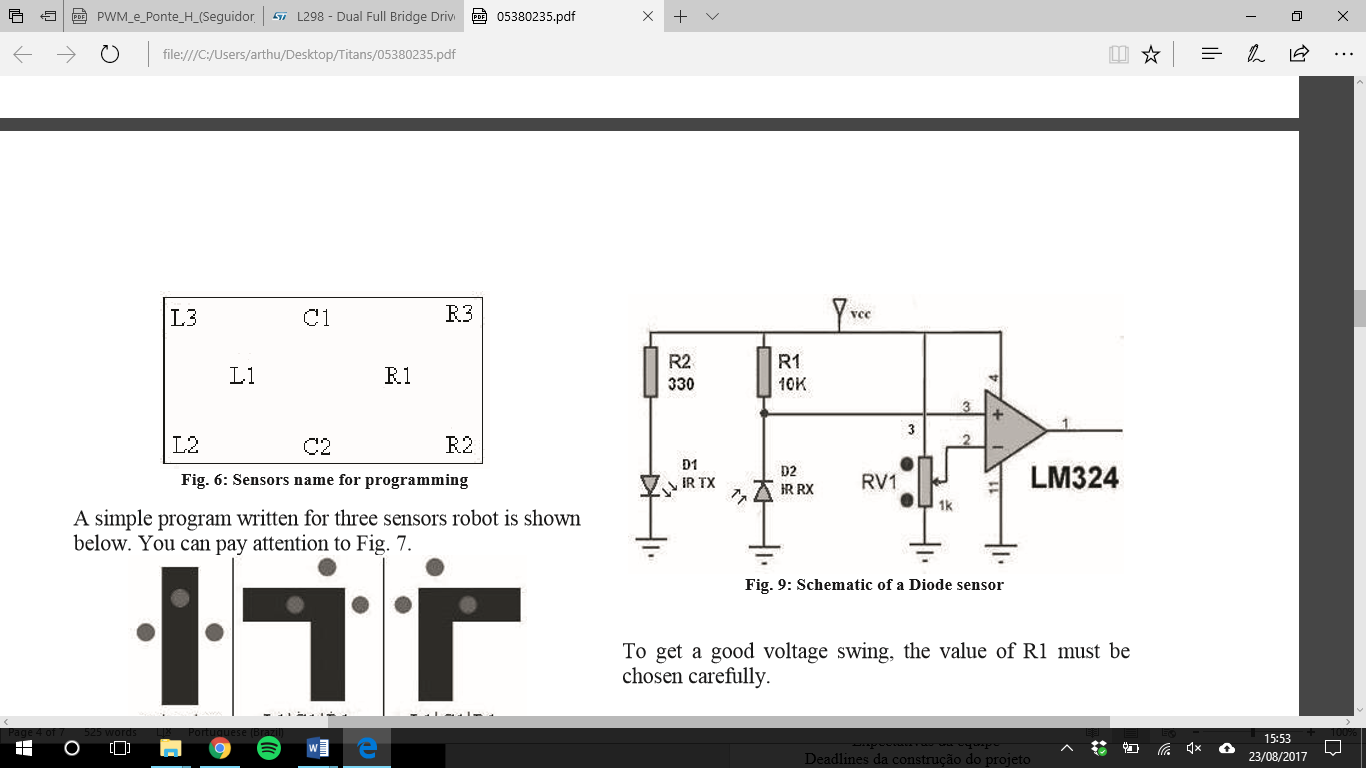
O driver de motor escolhido é o **L298N**, com especificações: corrente de saída de até 2 A, tensão de saída de até 46 V e não possui diodos de proteção, o qual será feito na concepção do circuito.

## Baterias

## Sensores e atuadores

### Sensores Infravermelhos

Serão utilizados sensores Infravermelho, com duas possibilidades: o SMD, **QRE1113/1114** ou o **componente discreto**, com LEDs, o qual já possuímos. Foi decidida a topologia com 8 sensores, conforme a figura abaixo:



### Motores

O modelo decidido pela equipe foi o **motor DC de 3-6V**, com especificações:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |

## Microcontrolador

Para controlar as funções acopladas em nosso robô será utilizado microcontrolador , dentre os diferentes tipos, famílias foi necessário pesquisar , através dos parâmetros do projeto, qual modelo estabelece melhor relação custo-benefício. Os microcontroladores em geral seguem dois tipos de arquiteturas : Von-Neumann e Harvard.O padrão Harvard contém ramificações que podem ser encontradas com o nome Harvard modificado que pode fazer acesso aleatório ao conjunto de instruções do programa como em uma memória de dados volátil. A principal diferença entre as arquiteturas é o separamento físico da memória do programa à memória de dados, na arquitetura Harvard, enquanto a arquitetura Von Neumann contém uma só memória para os dois tipos. Existem três famílias principais: MSP430, AVR e PIC.

O microcontrolador escolhido foi a AVR atmega328p/8051. As especificações são:

## Melhorias a serem feitas (opcional)

## Materiais Necessários e custos

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Nome | Quantidade | Preço |
|  |  |  |
|  |  |  |

# Modelo do Robô 2 [por nome do modelo]

## Design

## Circuitos Eletrônicos Utilizados

## Comunicação

## Sensores e atuadores

## Microprocessadores

## Inovação Tecnológica (se tiver)

## Melhorias a serem feitas (opcional)

## Materiais Necessários e custos

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Nome | Quantidade | Preço |
|  |  |  |
|  |  |  |

# Modelo do Robô 3 [por nome do modelo]

## Design

## Circuitos Eletrônicos Utilizados

## Comunicação

## Sensores e atuadores

## Microprocessadores

## Inovação Tecnológica (se tiver)

## Melhorias a serem feitas (opcional)

## Materiais Necessários e custos

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Nome | Quantidade | Preço |
|  |  |  |
|  |  |  |

# Conclusões

## Comparação entre os robôs – Prós e Contras

## Atividades a serem desenvolvidas no projeto

|  | Ago/1 | Ago/2 | Set/1 | Set/2 | Out/1 | Out/2 | Nov/1 | Nov/2 | Dez/1 |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Compra de materiais |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Confecção dos subsistemas |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Programação dos Microcontroladores |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Confecção das PCIs |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| *Confecção da estrutura* |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Revisão dos subsistemas |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Conserto de erros |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Apresentação de um protótipo funcional |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| eNTREGA FINAL |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

# Referências Bibliográficas