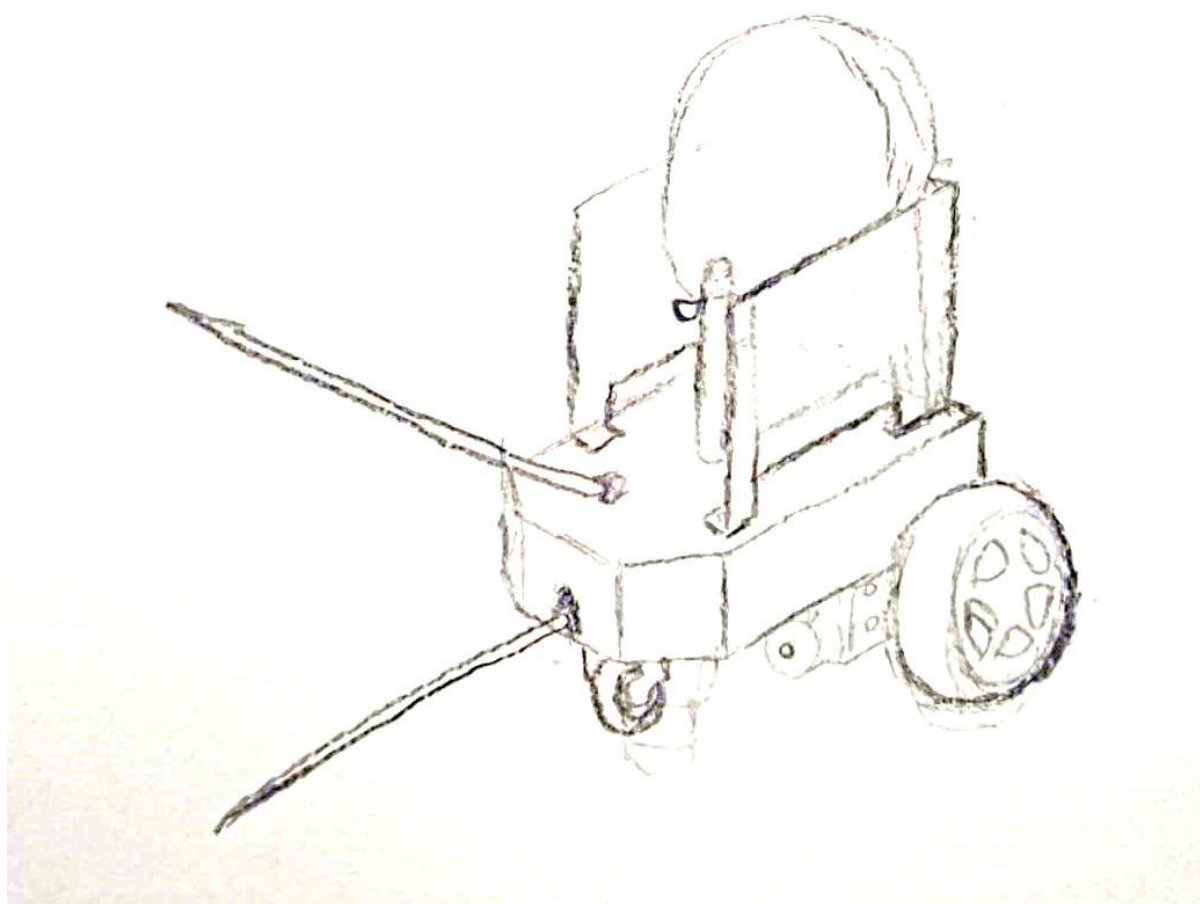


Com base em pesquisas realizadas, reunimos diversas ideias para cada área do projeto por meio de um brainstorm. O desafio proposto envolvia a construção de uma arena e de um robô estoura-bexiga. Após uma reunião, dividimos o projeto nos seguintes setores: robô, controles, arena, regras e placar.

Kaike Anjos e João Pedro ficaram responsáveis pelo setor de desenvolvimento do robô. Como parte desse processo, foi elaborado um croqui para representar um esboço inicial do projeto:

Figura 1



(Foto de Autoria própria do grupo)

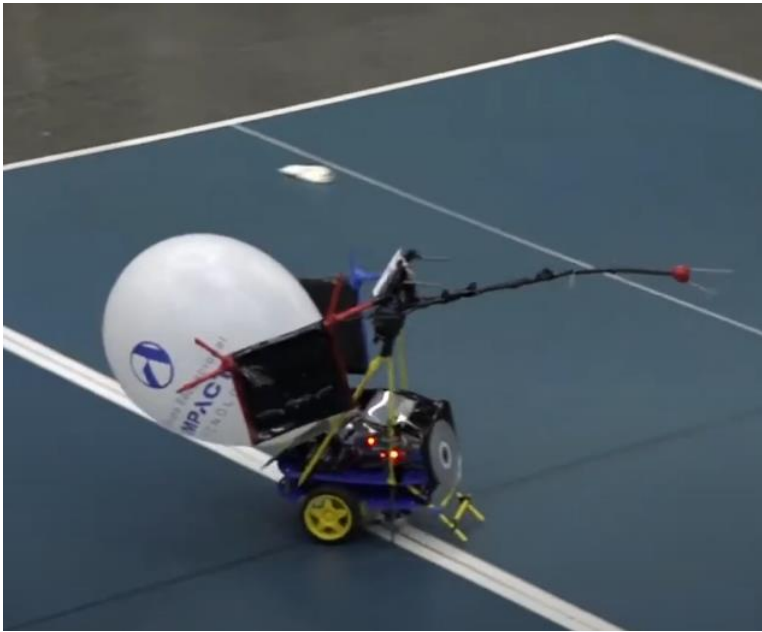
Essa ideia foi inspirada no robô exibido neste vídeo:



(vídeo do canal oficial da faculdade Impacta)

Link: https://www.youtube.com/watch?v=cUd_DcniZV0&ab_channel=Impacta

Figura 2



(Captura de tela do momento do vídeo onde é exibido o robô referido anteriormente)

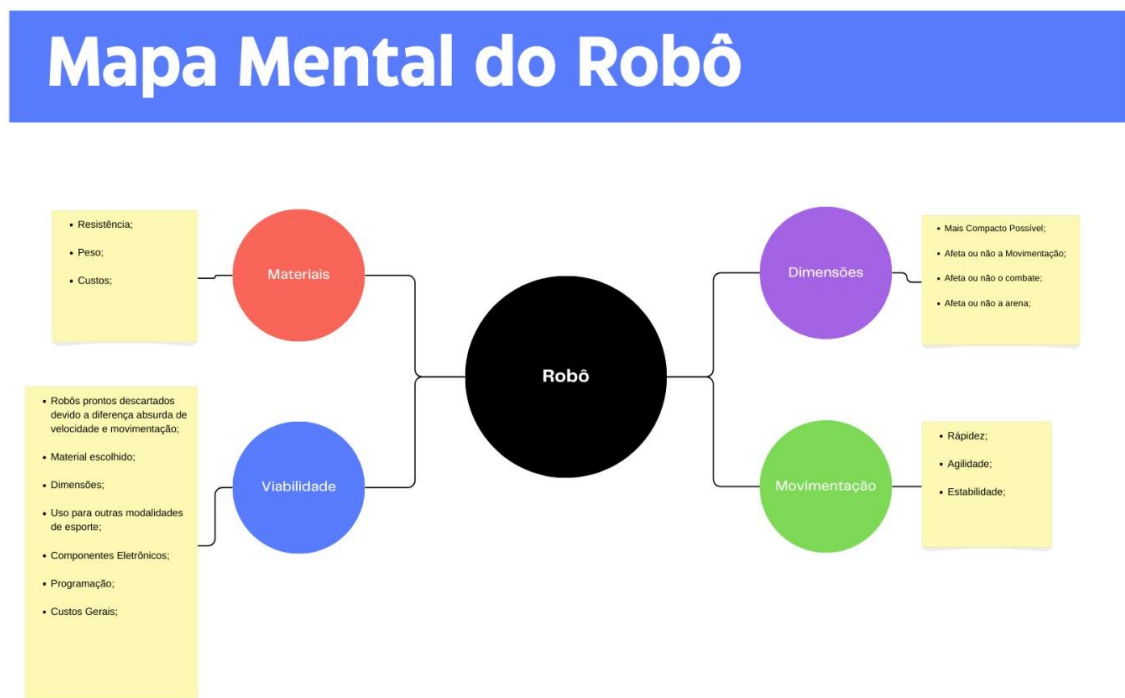
Link: https://youtu.be/cUd_DcniZV0?t=74

Minuto: 1:14

O robô conta com escudos de proteção ao redor da bexiga, aumentando sua resistência e dificultando os ataques adversários. Além disso, possui uma haste central e uma roda boba para otimizar a movimentação.

Com base nessas ideias, foi elaborado um mapa mental do projeto, permitindo uma análise mais detalhada das próximas etapas de desenvolvimento.

Figura 3



(Foto de autoria própria do grupo)

O projeto do robô foi dividido em etapas, incluindo viabilidade, materiais, dimensões e movimentação. Com base nessas diretrizes, desenvolveremos o robô avaliando continuamente a viabilidade geral das ideias. Kaike Anjos será responsável pelo andamento do setor mecânico do projeto, enquanto João Pedro ficará encarregado da programação, já a parte eletrônica será desenvolvida em conjunto por ambos.