

# Article presentation

DYNAMICAL MODELS FOR OMNI-DIRECTIONAL ROBOTS WITH 3  
AND 4 WHEELS

---

Erick Suzart Souza <ericksuzart@gmail.com>

Orientador: Marco A. dos Reis  
Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

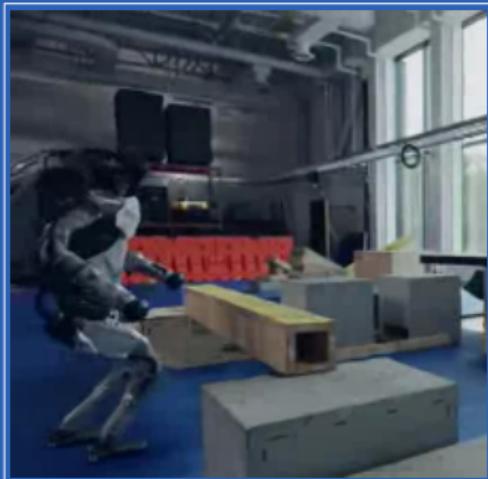
Sistema FIEB



# Introdução: o problema

Baixa precisão no comportamento do robô.

Expectativa:



Realidade:



# Introdução: as causas apresentadas

---

1. modelo dinâmico incompleto;
2. parâmetros imprecisos (específico);

Realidade:



Realidade:

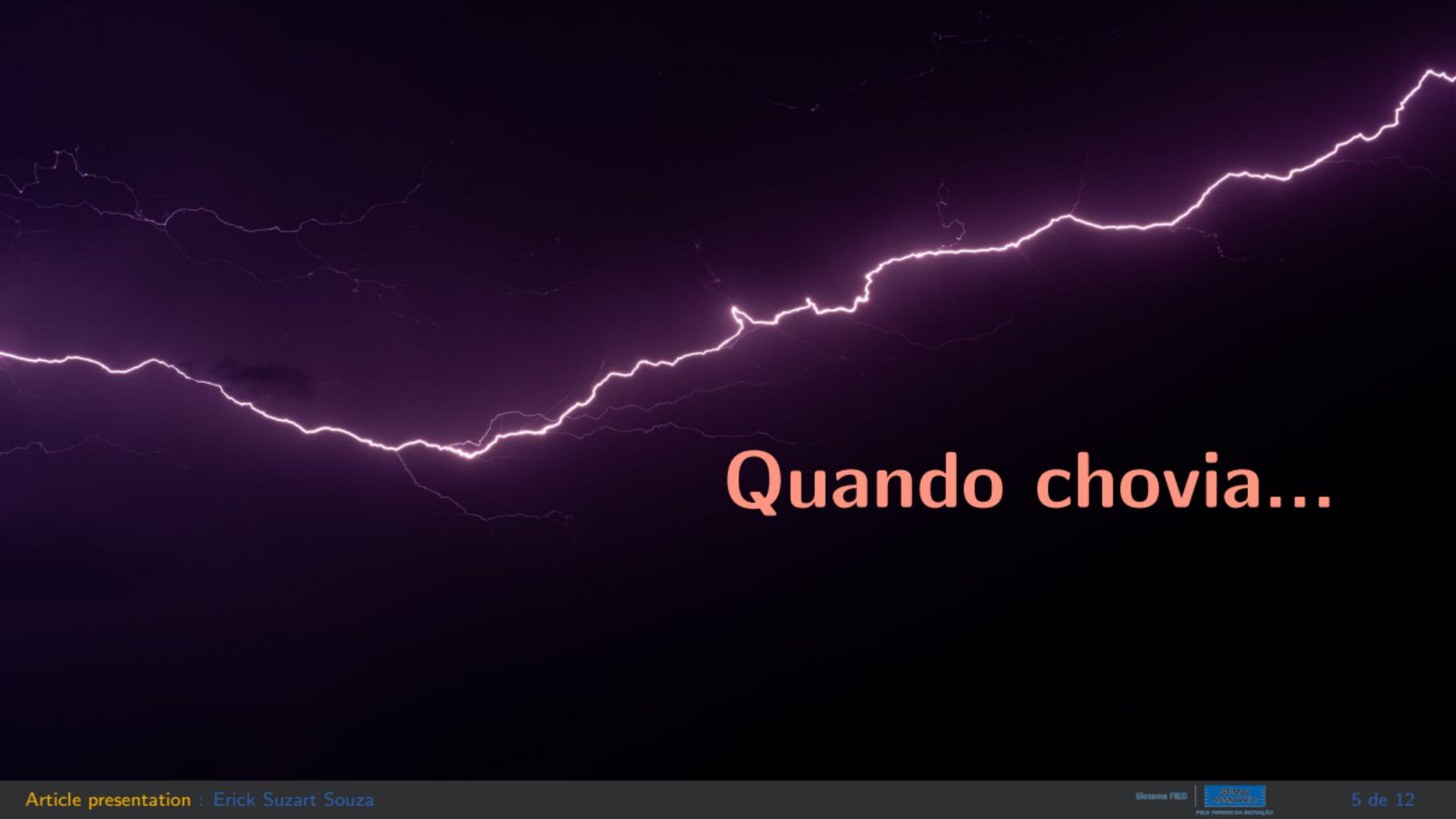


# A abordagem

## SUB-OBJETIVO

---

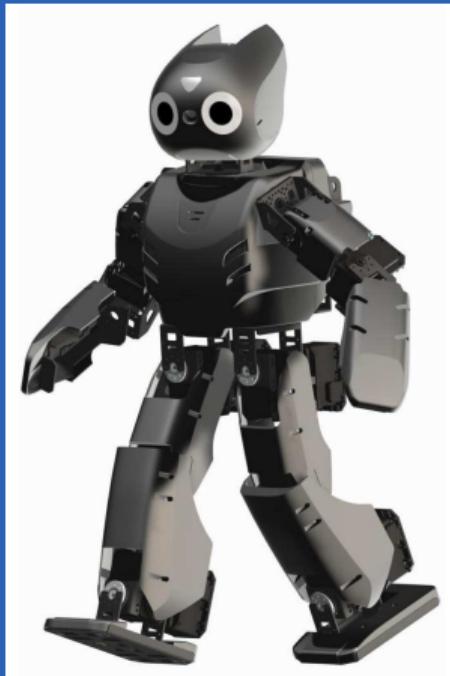
O objetivo é ter um objetivo.



**Quando chovia...**

# O sistema robótico DARWIN-OP

---



1. plataforma antropormórfica Darwin-OP;
2. 20 DoF<sup>a</sup>;
3. composto de 18 servo-motores;
4. possui um grande gama de sensores para interação.

---

<sup>a</sup>do inglês, graus de liberdade

# Darwin-OP - overview



# O sistema robótico

## DARWIN-OP

Um bloco de destaque

Um exemplo de block.

Oferece um certo destaque.

Um bloco de destaque

Um exemplo de alertblock.

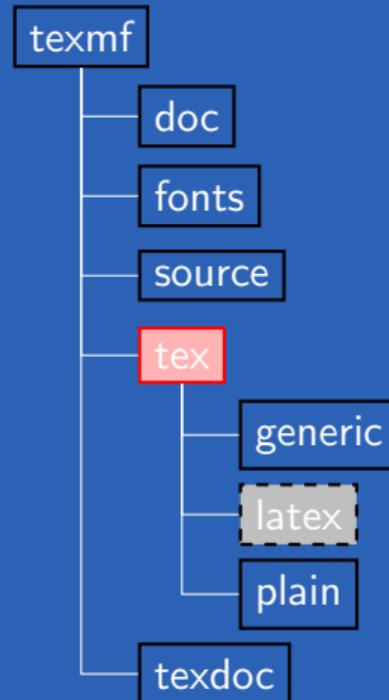
Oferece um certo destaque.

Um bloco de destaque

Um exemplo de exampleblock.

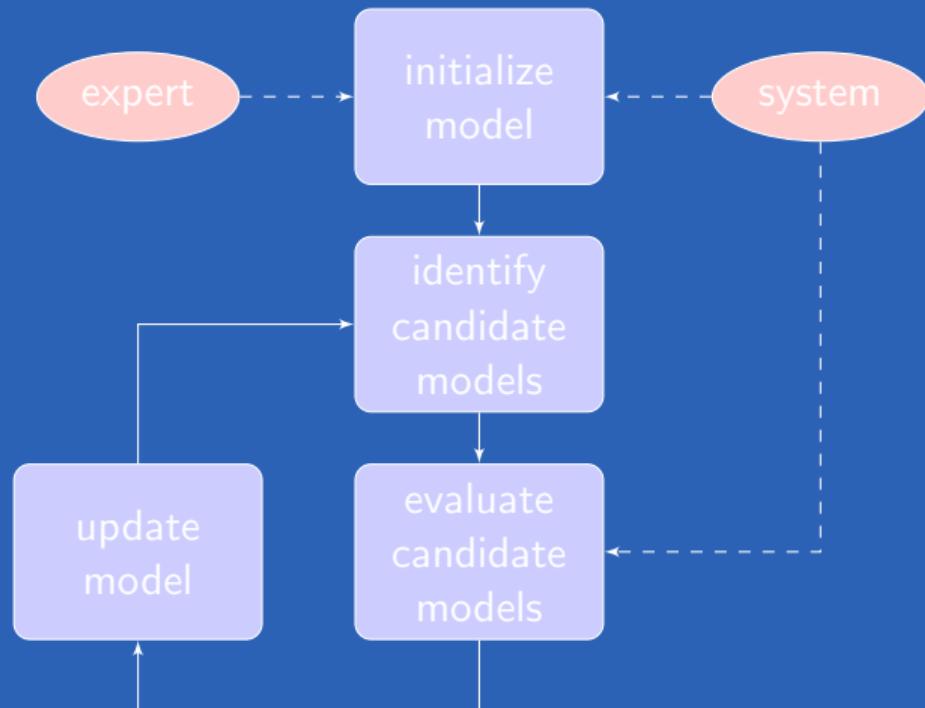
# O sistema robótico

## PLANTUML



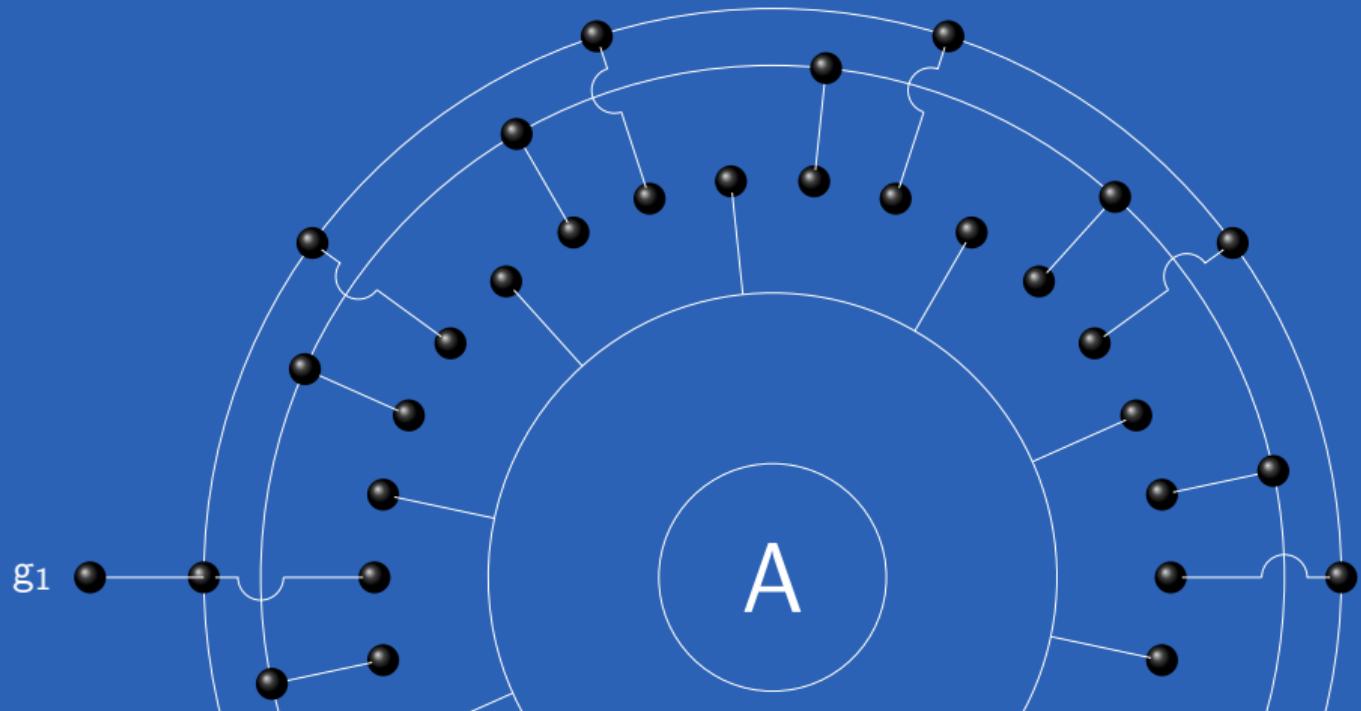
# O sistema robótico

## PLANTUML



# O sistema robótico

## PLANTUML





# Questions?

ericksuzart@gmail.com