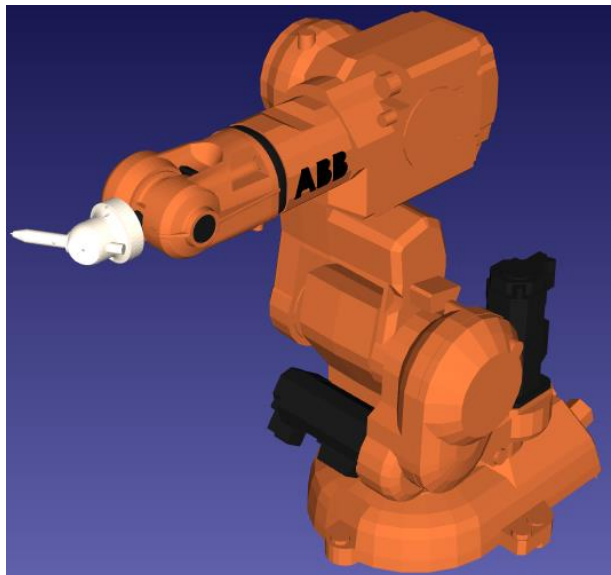


UNISALESIANO

CURSO	TERMO	TURMA	PERÍODO	DISCIPLINA	
ENGENHARIA DA COMPUTAÇÃO	10	A	NOTURNO	ROBÓTICA INDUSTRIAL	
PROFESSOR(A)				TRABALHO / EXERCÍCIO	DATA
AMADEU ZANON NETO				TRABALHO – Etapa 1	15/10/2020

Trabalho escalonado

Esta proposta de trabalho é de que seja desenvolvido um projeto escalonado com base no robô ABB IRB 140.



Serão desenvolvidos softwares e hardwares para controle de seu movimento, considerando que este utiliza motores de passo de $1,8^\circ$, 12 V, bipolares.

Será desenvolvido um supervisor em Visual Basic que permitirá a programação de movimento para cada grau de liberdade (Joint).

As placas ou circuitos de controle poderão ser desenvolvidos separadamente, sendo proposto ao menos dois motores de passo em cada um.

Iniciaremos com o primeiro motor de θ_1 , observando-se que os limites dele são de -180° a 180° , coloque um botão como entrada digital para indicar o reset a posição 0° .

Seguiremos como padrão o software RokiSim.