



Mostra Steam - Canhão de Batata

Neste projeto, pegamos o Canhão de Batata, proposto pelo professor Thiarlles como trabalho meses atrás. Ele funcionava da seguinte maneira, o ar era inserido por trás do canhão, ficando armazenado, passando por um conversor de 50 para 25 milímetros e depois para um cano, onde tinha uma torneira que a batata estava inserida, e quando girada o ar comprimido era liberado.



Mundo Senai - Robô EV3

Este ano não tivemos a escolha de criar algo novo para o mundo Senai, então, foi-nos imposto fazermos uma votação para a sala ser um grupo só sobre um dos dois temas que ocorreu na Mostra Steam. E, por votação, tivemos que apresentar sobre o Robô EV3.

Para desenvolver esse projeto nos dividimos em dois grandes grupos: os engenheiros e programadores, um cuidando de toda montagem e pesquisa sobre os robôs, enquanto o outro lidava com a parte lógica do projeto. Obviamente houve muitos problemas em toda a produção, o primeiro deles veio da engenharia, onde o nosso primeiro modelo de robô não se adaptou às nossas necessidades, pois ele não suportava os sensores que estamos usando atualmente (infravermelho e de cor), logo depois vieram problemas por parte da programação com indecisão de qual sensor iríamos escolher entre ambos os sensores e as estruturas de laços de repetição, pois este robô utiliza blocos de código e não uma linguagem de programação.

No fim, tudo isso foi superado.