

Essa última missão foi um desafio pois não havia tido contato com o CoppeliaSim antes, então foi preciso de uma pesquisa boa além de usar o material de apoio para entender melhor do programa.

Entendi ao decorrer do aprendizado a importância para simuladores como esse no campo da robótica, pois coloca em teste ideias de projetos antes de realmente polos em prática.

Também tive que adaptar um pouco do conhecimento que tenho em Python para escrever um breve código sobre o pêndulo para controlar melhor a velocidade de rotação, então fiz uma breve adaptação usando a linguagem Lua.

Espero que tenha sido um passo a mais na construção do pêndulo, já que não citava diretamente nas instruções a utilização de programação nessa missão.

Ele tem um sistema bem intuitivo no sentido das funções “rotacionar, selecionar, translacionar e etc.”

Foi enviado junto na página do Git um vídeo da CENA pedido na descrição da missão.

Abraço, e foi um prazer fazer essa primeira etapa do processo de seleção, espero nos ver na etapa 2.