***Relatório de prática da disciplina de Robótica – 2025.1***

**João Gustavo Cavalcanti Beltrão da Silva1,2**  [orcid.org/0000-0001-8392-3115](https://orcid.org/0000-0001-8392-3115)

**Davi Viana Gouveia** **1,2**  <https://orcid.org/0009-0008-8432-8391>

**(NOME DE ZÉ)** **1,2**  [orcid.org/0000-0002-5830-1143](http://orcid.org/0000-0002-5830-1143)

1 Escola Politécnica de Pernambuco, Universidade de Pernambuco, Recife, Brasil,

2  Graduação em Engenharia de Controle e Automação, Escola Politécnica de Pernambuco, Pernambuco, Brasil,

**Git Hub do projeto:** [**https://github.com/jgc77/Manipulador-2EE**](https://github.com/jgc77/Manipulador-2EE)

**Resumo**

Este artigo apresenta o desenvolvimento de um manipulador robótico com três graus de liberdade, configurado com três juntas rotacionais (RRR) e controlado por meio de um Arduino. O sistema foi estruturado com uma arquitetura modular, separando os componentes de hardware dos cálculos de cinemática, o que facilitou a organização e o desenvolvimento do projeto. Foram realizadas medições dos elos do robô para permitir a aplicação correta dos cálculos de cinemática direta e inversa, além da montagem mecânica das juntas e elos utilizando peças impressas em 3D. O controle dos motores de passo foi feito com drivers dedicados, sendo que um dos motores (28BYJ-48) foi modificado para funcionar como motor bipolar, ampliando sua precisão e controle. Para organizar e documentar o projeto, foi criado um repositório no GitHub, e bibliotecas específicas, como main e controlMotor, foram desenvolvidas para facilitar o controle e a reutilização do código. O projeto permitiu uma melhor compreensão dos conceitos de cinemática robótica e da importância da integração entre software e hardware em sistemas embarcados.

**Palavras-Chave*:*** manipulador robótico, juntas rotacionais, Arduino, cinemática direta e inversa, motores de passo.

***Abstract***

*This article presents the development of a robotic manipulator with three degrees of freedom, configured with three rotational joints (RRR) and controlled using an Arduino platform. The system was structured with a modular architecture, separating hardware components from kinematic calculations, which facilitated the organization and development of the project. Measurements of the robot's links were carried out to enable the correct application of forward and inverse kinematics calculations, along with the complete mechanical assembly of the joints and links using 3D-printed parts. Stepper motors were controlled using dedicated drivers, and one of the motors (28BYJ-48) was modified to operate as a bipolar motor, improving its precision and control. A GitHub repository was created to organize and document the project, and specific libraries, such as main and controlMotor, were developed to simplify control and enable code reuse. The project provided a deeper understanding of robotic kinematics concepts and highlighted the importance of integrating software and hardware in embedded systems.*

***Key-words:*** *robotic manipulator, rotational joints, Arduino, forward and inverse kinematics, stepper motors.*

## Introdução

Os manipuladores robóticos são sistemas mecânicos desenvolvidos para reproduzir movimentos semelhantes aos de um braço humano, sendo amplamente utilizados em processos automatizados que exigem precisão e repetibilidade. Um tipo comum de manipulador é o que possui três graus de liberdade com juntas rotacionais (RRR), permitindo que o sistema realize movimentos em diferentes direções por meio da rotação de seus elos. Esse tipo de configuração é especialmente útil em aplicações que exigem movimentação em planos tridimensionais, como em linhas de montagem e tarefas de manipulação leve.

Para projetar e controlar corretamente um manipulador RRR, é essencial aplica os conceitos de cinemática direta e inversa. A cinemática direta permite determinar a posição final do atuador (ou ferramenta) a partir dos ângulos das juntas, enquanto a cinemática inversa realiza o processo inverso: calcula os ângulos necessários das juntas para alcançar uma determinada posição no espaço. Para isso, foram feitas medições precisas dos elos do robô, servindo como base para os cálculos matemáticos.

Durante o desenvolvimento do projeto, foram utilizadas técnicas de programação no Arduino para integrar os motores de passo ao controle das juntas, além da criação de bibliotecas específicas para organizar o código e facilitar a modularização do sistema.

## Materiais e Métodos

Para a realização da prática referente ao manipulador robótico com três graus de liberdade com juntas rotacionais (RRR), foi utilizado os seguintes componentes:

* 1x Arduino uno
* 3x drive a4988
* 3x capacitor eletrolítico 100uf 50v
* 1x fonte 12v 2a
* 1x protoboard
* 1x conector P4 fêmea
* 1x conector p4 macho
* 1x chave alavanca
* 1x chave gangorra 2 terminais
* 1x kit jumpers macho-fêmea
* 3x motores de passo 28BYJ-48
* 3x elos impressos em 3d

### Análise Teórica

### 

Para compreender o comportamento do manipulador robótico RRR, é fundamental realizar a análise teórica baseada nos princípios da cinemática. Essa análise permite descrever matematicamente os movimentos do sistema e prever com precisão a posição do efetuador final com base nas configurações das juntas. A cinemática é dividida em duas etapas principais: cinemática direta e cinemática inversa.

Na cinemática direta, determina-se a posição e a orientação do efetuador a partir dos ângulos das juntas e dos comprimentos dos elos do robô. Essa análise é essencial para saber onde o braço robótico estará localizado no espaço tridimensional após receber determinados comandos.

[Inserir aqui os cálculos e equações da cinemática direta]

Já a cinemática inversa é o processo de calcular os ângulos das juntas que o manipulador deve adotar para alcançar uma posição desejada no espaço. Essa etapa é especialmente desafiadora, pois pode haver múltiplas soluções (ou nenhuma), dependendo da posição alvo e das limitações físicas do robô.

[Inserir aqui os cálculos e equações da cinemática inversa]

Para viabilizar a implementação prática dessa lógica no sistema embarcado, foram desenvolvidas duas bibliotecas principais: ControlMotor e main. A biblioteca ControlMotor é responsável por integrar a biblioteca AccelStepper.h com os drivers A4988, além de automatizar toda a configuração inicial do sistema de controle dos motores. Ela define os pinos dos drivers, configura a aceleração e a velocidade dos motores, inicializa os sinais de ativação dos drivers como desligados (nível lógico 0) e implementa a lógica da chave seletora (chave gangorra), utilizando um atraso controlado para evitar efeitos de bouncing. Além disso, essa biblioteca converte os valores angulares calculados pela cinemática em valores discretos de passos para o acionamento preciso dos motores, e também implementa os limites físicos do manipulador e o modo de calibração automática.

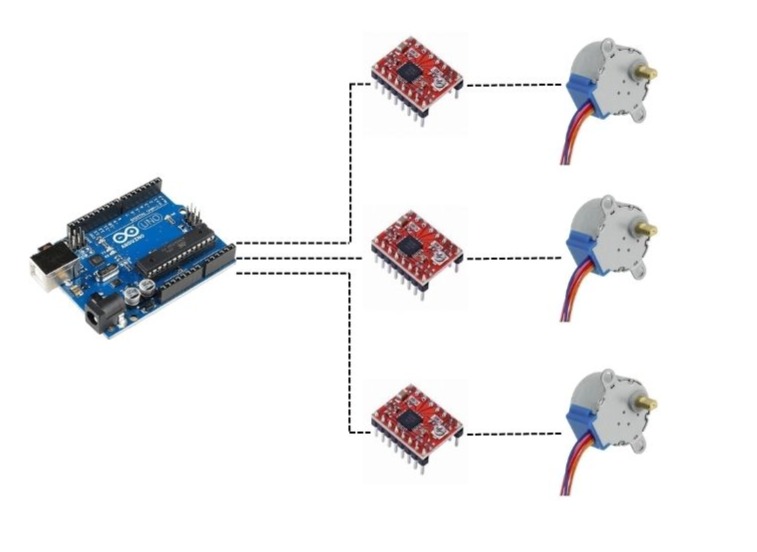
O código presente na biblioteca main complementa o sistema ao realizar a leitura dos dados enviados pela interface serial, interpretar os comandos inseridos pelo usuário, identificar o estado da chave seletora, e enviar os valores dos ângulos processados diretamente para a biblioteca ControlMotor.

### Simulação

Para validar o funcionamento do manipulador robótico RRR antes da montagem final, foi desenvolvida uma representação teórica e visual do sistema. Essa representação buscou simular o comportamento do robô com base nos componentes reais utilizados.

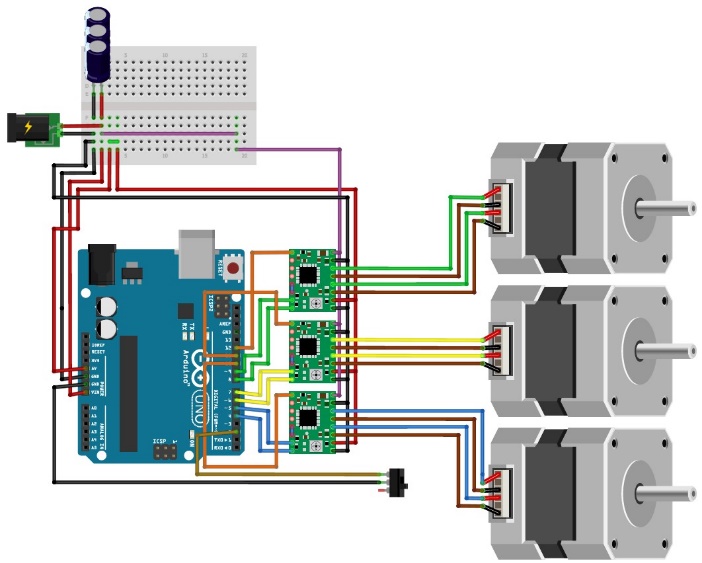
Na simulação, consideramos o uso de três motores de passo 28BYJ-48, que foram modificados para funcionar no modo bipolar. Cada motor foi conectado a um driver A4988, que realiza o controle de corrente e direção com maior estabilidade. A comunicação e o controle dos motores foram gerenciados por meio de uma placa Arduino Uno, que executa os códigos implementados nas bibliotecas main e ControlMotor.

Abaixo, apresentamos a representação teórica criada para ilustrar o funcionamento do sistema com os três motores conectados ao Arduino e aos drivers:

****

**Figura 01:** Representação da estrutura do manipulador robótico.

Além da representação teórica, também foi elaborado um diagrama elétrico completo do sistema, utilizando um software de simulação específico para projetos com Arduino. Esse diagrama detalha todas as conexões entre os componentes, incluindo os pinos digitais do Arduino, os sinais de controle dos A4988, a alimentação dos motores e os demais elementos que compõem a arquitetura do projeto.

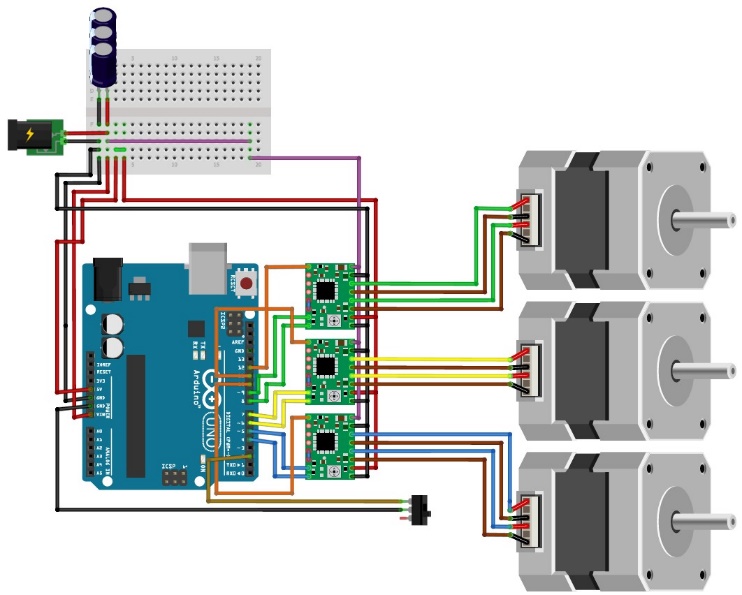
****

**Figura 02:** Representação da estrutura do manipulador robótico.

## Resultados

Durante os testes práticos, o manipulador foi colocado em diferentes posições de forma controlada, demonstrando a eficácia do sistema tanto na parte mecânica quanto na lógica de movimentação. As posições foram calculadas com base na representação teórica e executadas com boa estabilidade, respeitando os limites físicos definidos no código.

A seguir, apresentamos imagens da montagem final do manipulador, bem como exemplos das posições alcançadas pelo braço robótico durante a execução dos testes:

****

1. **Discussão**

Após realizar uma análise comparativa dos resultados teóricos, práticos e simulados, constatou-se que a organização modular do software separando leitura de comandos, lógica de controle e acionamento de motores foi fundamental para o bom desempenho do sistema. Implementar a cinemática direta foi relativamente rápido: bastou codificar as transformadas homogêneas e verificar se a posição calculada batia com a observada.

Já a cinemática inversa tem sido mais trabalhosa. Converter um alvo cartesiano em três ângulos viáveis, sem infringir limites mecânicos ou gerar soluções ambíguas, exigiu refinamento do modelo matemático e tratamento cuidadoso de singularidades.

A etapa de simulação mostrou‑se essencial para evitar erros de fiação ou escolha de pinos. Mesmo assim, alguns ajustes finos como correntes dos A4988 e compensação de jogo mecânico foram feitos apenas após os primeiros testes reais.

Em resumo, o projeto atingiu os objetivos iniciais: montar um manipulador funcional, validar a cinemática direta e criar a base para a cinemática inversa.

## Conclusões

Neste artigo, discutimos o funcionamento do manipulador robótico com três graus de liberdade. O mesmo foi finalizado com sucesso, cumprindo os objetivos propostos desde a fase de planejamento até os testes práticos. Conseguimos montar toda a estrutura física, implementar o controle dos motores via Arduino e aplicar tanto a cinemática direta quanto a inversa de forma funcional. Apesar dos desafios, especialmente na parte da cinemática inversa, o sistema se mostrou preciso.

A separação do código em bibliotecas facilitou bastante a organização do projeto e a realização de ajustes durante os testes. Além disso, o uso da simulação e do diagrama elétrico ajudou a montagem na prática. No final, o manipulador conseguiu executar movimentos programados de forma controlada, validando toda a lógica construída ao longo do processo.

**Referências**

**[1]**MOTOROLA. MC74HC109: Dual J-K Flip-Flop with Set and Reset. Phoenix: Motorola Inc., 1995. Disponível em: https://www.onsemi.com/pdf/datasheet/mc74hc109-d.pdf. Acesso em: 29 de abril de 2023.

**[2]**TEXAS INSTRUMENTS. SN74HC08N Quad 2-Input Positive-AND Gates. Datasheet. [S.l.]: Texas Instruments, 2019. Disponível em: https://www.ti.com/lit/ds/symlink/sn74hc08.pdf. Acesso em: 29 abr. 2023.

**[3]**TEXAS INSTRUMENTS. SN54HC04, SN74HC04 Hex Inverters. Datasheet. [S.l.]: Texas Instruments, 2019. Disponível em: https://www.ti.com/lit/ds/symlink/sn54hc04.pdf. Acesso em: 29 abr. 2023.

**[4]**RENESAS ELECTRONICS CORPORATION. HD74LS32 Quad 2-Input OR Gates. Datasheet. [S.l.]: Renesas Electronics Corporation, 2009. Disponível em: https://www.renesas.com/us/en/document/dst/hd74ls32-datasheet. Acesso em: 29 abr. 2023.