

PROJETO MEGALODON

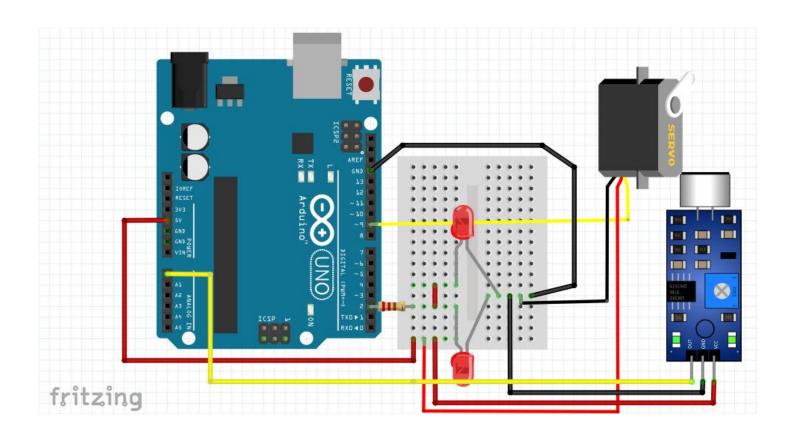
CARLOS DANILO TEIXEIRA | LUCAS DIAS | ROMUALDO LIMA

APRESENTAÇÃO

- O projeto qual denominamos 'Megalodon' é um robô que se movimenta após um estimulo sonoro. O sistema utiliza componentes eletrônicos e um sistema *arduíno* para coordenar os movimentos, através de uma codificação.
- Como o robô tem o formato de um peixe, a intenção é fazer com que ele mexa a cauda.
- O dito peixe contará com um circuito interno e um sensor KY-038, servindo como "gatilho" para o sistema funcionar.

FLUXOGRAMA Início Ler sensor KY-038 Som NÃO 300? SIM Liga os LEDs Liga o servo Fim

HARDWARE





MEGALODON

• Quando soubemos da proposta do projeto, que seria a criação de um robô no formato de algum animal, nossa primeira inspiração foi um peixe. Até o momento, já tínhamos definido, então, qual seria o bicho. Mas, com o passar do tempo, nos foi muito perguntado: "Qual a espécie do peixe?". Pois bem, meus amigos, esta é a representação de um *Oscar Red Tiger Albino*!

CONCLUSÃO & CONSID. FINAIS

- O devido projeto fez-nos usar quase todos os conhecimentos adquiridos na disciplina de eletrônica analógica.
- Nos fez aprofundar em pesquisas do ramo científico e ter uma pequena vivência nesse meio.
- E apesar de termos necessitado aprender novas coisas no meio robótico, através de pesquisas e empenho. O meio eletrônico não é bicho de sete cabeças.

