Miguel: Introdução, Integrantes, Tabela de componentes, Conclusão do projeto e agradecimentos

Tiago: Arduino, Ponte h e Sensor ultrassônico.

João: Servo motor, 2 motores DC e a Roda boba

Matheus: pilha 9V e os Cabos Jumpers

Roteiro:

Miguel: Bom dia\tarde eu sou o Miguel Gustavo somos do 2 ano de desenvolvimento de sistemas da etec zona leste, e hoje vamos apresentar um projeto da disciplina de sistemas embarcados.

Os integrantes do grupo são (João Pedro, Miguel Gustavo, Tiago Bryan e o Matheus Curci)

Para começar eu vou falar os componentes que foram usados para concluir o projeto:

Tiago:

Arduino:

A função da placa Arduino no projeto seria para armazenar o código e declarar as portas para os cabos jumper. Também se baseando em hardware e software que foram flexíveis e fáceis de usar

Ponte H:

A ponte h serve tem a função de trabalhar com os dois motores DC

Ponte H - L298N é um módulo de controle que é capaz de trabalhar com dois motores DC ou um motor de passo. Sendo raso em nosso projeto a ponte h teve a funcionalidade de rotacionar os motores e passar corrente para os componentes presente no Arduino e também Para o sensor.

Sensor Ultrassônico :

O sensor tem a funcionalidade de detectar se tem obstáculo a frente e fazendo a entender que Ali ele tem que desviar

João:

Servo motor:

O servo motor teve a função de rotacionar o sensor em uma quantidade de graus que agente programou a ele no código

Motores DC:

Em nosso projeto os motores DC tiveram a função de rotacionar para frente as rodas se não a obstáculo à vista, mas se tiver obstáculo elas tiveram a função rotacionar para trás

Roda Boba:

A roda boba teve uma simples função de fazer que tenha flexibilidade na rotação do nosso carrinho.

Matheus:

Bateria de 9V:

A bateria foi encarregada de ser a fonte de alimentação do nosso carrinho

Cabos jumper:

Foram os condutores de energia do nosso projeto