Curso de Robótica para Professores

Atividade exemplo - B.Random com Joystick





Considerações iniciais

Prezado(a) Educador(a)!

Esse material tem o intuito de ser um apoio para ser usado em sala de aula, durante a execução das atividades feitas com kits de robótica e eletrônica. À NatalMakers se reserva o direito de alterações no referido material segundo a necessidade e evolução.

Estamos abertos a sugestões, críticas ou idéias. A distribuição e reprodução total ou parcial desse material é livre, desde que mantidas as referências às fontes originais. É vetado também a comercialização ou cobrança por uso do material.

Equipe NatalMakers









Atividade - B.Random

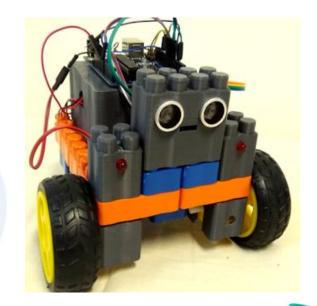
Objetivos da atividade:

- Compreender os passos de construção de um pequeno robô com tração em duas rodas (2WD)
- Compreender o funcionamento dos elementos básicos de movimento e sensoriamento de um robô
- Explorar o conceito de auto-avaliação, por meio da construção e do funcionamento correto do robô.



Atividade - B.Random

Essa atividade ensina o passo a passo para a montagem do B.Random, um robô feito com pouquíssimos blocos do kit Bloco.ino, mas com diversos tipos de interações.







Atividade - B.Random

Agora vamos ver as etapas que iremos seguir para a nossa atividade!



Montagem Eletrônica



Montagem da estrutura com os blocos



Programação













- Separação de materiais
- Realização das conexões



Separação de materiais

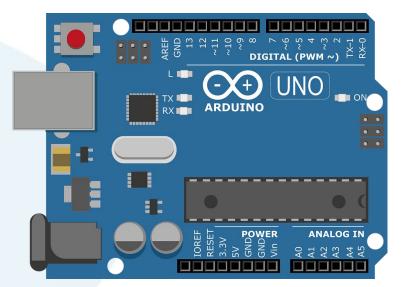
Kit Bloco.ino





Separação de materiais

Placa Arduino Uno + Cabo







Separação de materiais

Mini Protoboard, Breadboard ou Matriz de contatos





• Separação de materiais

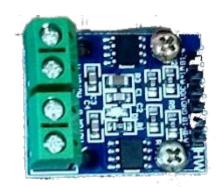
Jumpers





Separação de materiais

Ponte H

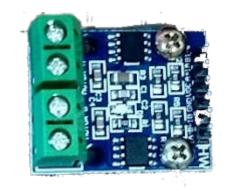






Separação de materiais

Ponte H é um associação de transistores disposta a alternar o sentido e a intensidade da energia, permitindo que os motores girem em velocidades e sentidos diferentes segundo o controle vindo da placa.







Separação de materiais

Suporte para 4 pilhas AA













• Separação de materiais

Bloco de joystick





• Separação de materiais

Bloco de buzzer







- Separação de materiais
- Realização das conexões





Realização das conexões (Chassi)

FIO VERDE PORTA 7

FIO AZUL PORTA 6

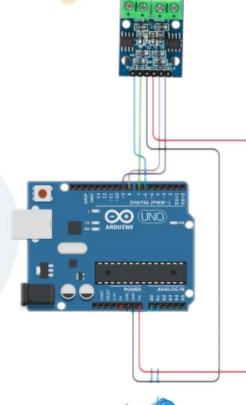
FIO PRETO GND

FIO VERMELHO NA PORTA VIN

ABAIXO DO GND

FIO CINZA PORTA 8

FIO ROXO PORTA 9





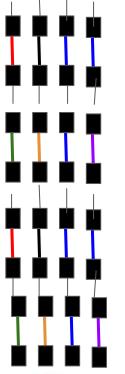


Mantagam Flatrônica

Montagem Eletrônica

Realização das conexões (Controle)

Primeiro vamos fazer uma conexão de 20 fios, sendo 8 deles fêmea-fêmea e 12 macho-macho, conectar eles entre si, formando um grande fio. Para conectarmos no nosso controle até o arduino.











Realização das conexões (Controle)

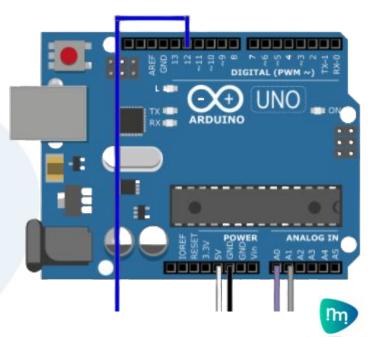
FIO BRANCO NO 5V

FIO PRETO GND

FIO ROXO NA PORTA A0

FIO CINZA NA PORTA A1

FIO AZUL NA PORTA 12



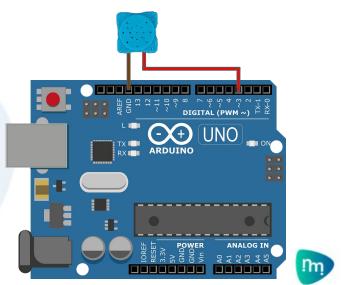






Realização das conexões (Buzina)

Colocando o buzzer e conectamos como a imagem mostra

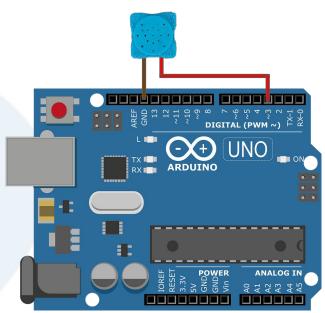






Realização das conexões (Controle)

FIO MARROM GND
FIO VERMELHO NA PORTA 3











- Separação de materiais
- Conexão das peças









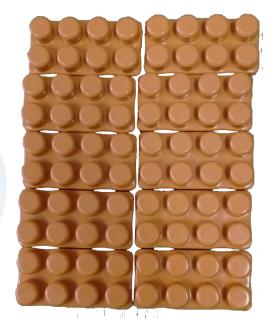
- Separação de materiais
- Conexão das peças





Conexão das peças (Chassi)

Para darmos início da estrutura do nosso incrível robô, vamos pegar 10 blocos de montar (4x2), e organizamos em duas fileiras de 5.









Conexão das peças (Chassi)

Pegamos 10 blocos de montar (2x2) e organizamos em duas fileiras de 5.

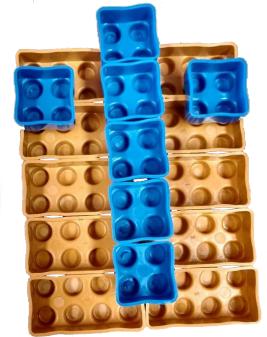






Conexão das peças (Chassi)

E montaremos da seguinte maneira, com 8 unidades 2x2. Mas só estou enxergando 7!





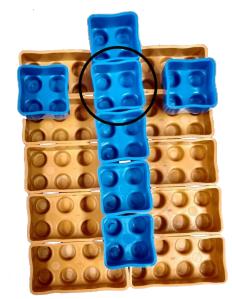






Conexão das peças (Chassi)

A oitava peça encontra se onde mostra circulado na imagem ao lado.



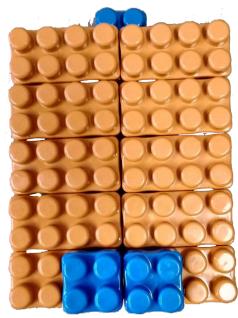






Conexão das peças (Chassi)

A parte de cima usamos 2 unidades dos blocos azuis.

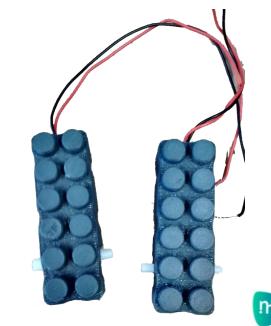






Conexão das peças (Chassi)

Logo após, vamos para a montagem dos motores. Identifique em seu kit duas peças (6x2) que possui um eixo atravessando a peça lateralmente.

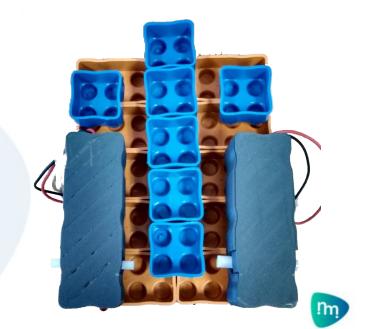






Conexão das peças (Chassi)

Encaixe-os conforme está mostrado na figura ao lado.





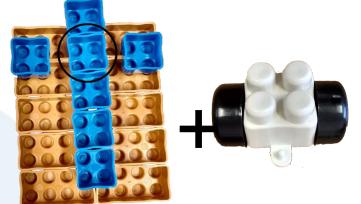


Montogom do ostruturo

Montagem da estrutura

Conexão das peças (Chassi)

Tomemos agora o bloco que servirá como roda de apoio para o robô B.Random. Encaixe-a em um outro bloco (2x2) para que o apoio fique mais alto, que é justamente aquele que fica sobreposto na base, como circulado em imagens anteriores.

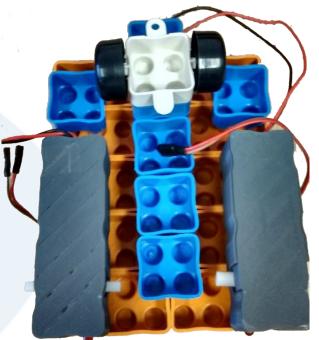






Conexão das peças (Chassi)

Encaixe-os conforme está mostrado na figura ao lado.







Conexão das peças (Chassi)

Cada motor receberá um roda emborrachada que deve ser encaixada no eixo na parte lateral externa.









Dessa maneira !m natalmakers

Conexão das peças (Chassi)

Olha que legal! Já dá pra ver o nosso B.Random ganhando forma. Agora iremos colocar os olhinhos.











Conexão das peças (Chassi)

Agora vamos parafusar o Arduíno na caixa de alimentação na parte onde tem 4 furos espaçados, que se localizam no fundo.









Conexão das peças (Chassi)

Parafusando a ponte H, fica assim:





Conexão das peças (Chassi)

E as pilhas encaixadas na caixa de alimentação fica exatamente assim:







Conexão das peças (Chassi)

Encaixe o buzzer nas costas do B.Random de acordo com a montagem







Conexão das peças (Chassi)

Separe o joystick do B.Random de acordo com a montagem mostrada anteriormente











- Preparando o Arduino
- Parametrização do código
- Carregamento do código
- Atividades





Programação O Sketch aud 3a | Arduino 105

• Preparando o Arduino

Vamos abrir o programa do Arduino. Esse programa pode ser baixado no site arduino.cc e serve para programar todas as placas Arduino.





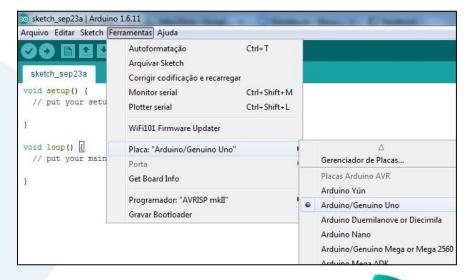






- Preparando o Arduino
- 1- Conecte a Placa Arduino com o cabo USB na porta USB do seu computador
- 2- Selecione o menu

FERRAMENTAS
>> PLACA
>>ARDUINO UNO







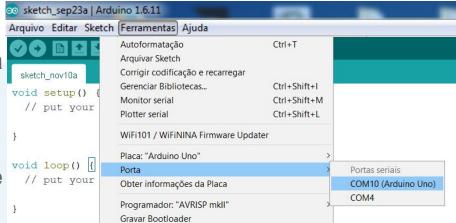


- Preparando o Arduino
- 3 Selecione a Porta USB na qual sua placa esta conectada

FERRAMENTAS

>> PORTA

>> (selecione a porta onde sua placa se conectou)









- Preparando o Arduino
- Parametrização do código
- Carregamento do código
- Atividades

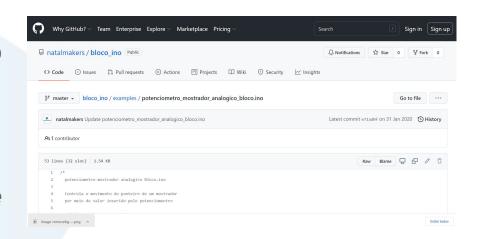




• Parametrização do código

Para esse projeto, acesse o link do código brandom joystick bloco.ino e salve-o no seu computador. Logo em seguida, abra no programa do arduino

Dica: você também pode simplesmente copiar e colar o texto do programa!









- Preparando o Arduino
- Parametrização do código
- Carregamento do código
- Atividades





Carregamento do código

Depois de abrir o programa execute o carregamento para a placa!

O resultado de sua programação vai aparecer aqui

Arduino Uno on COM39





Carregamento do código

Se tudo deu certo, teremos a seguinte mensagem:









Atividades

DURANTE AS ATIVIDADES O ROBÔ PODE APRESENTAR DEFEITOS DE FUNCIONAMENTO!

É o momento do aprendizado por excelência. Você fez o seu robô, a investigação do erro encontrado vai colocar à prova o quanto você aprendeu sobre os dispositivos!







- Preparando o Arduino
- Parametrização do código
- Carregamento do código
- Atividades



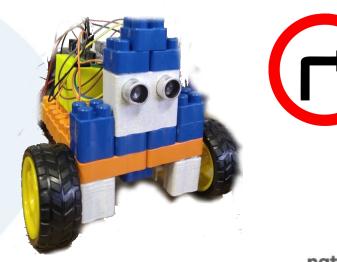
• Atividades Futebol de Robô

Simples! Dois robôs, duas traves, uma bola! ganha a partida quem fizer dois gols primeiro!



Atividades Trilha Sinalizada

Com sinais ou palavras indicativas, o B.Random deve seguir uma trilha no menor tempo possível.











Parabéns, concluímos nossa atividade!!!
O que achou dela?

