Curso de Robótica para Professores

Atividade exemplo - B.Random autônomo





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









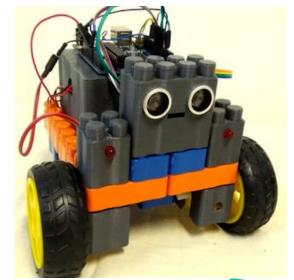
Objetivos da atividade:

- 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.



Essa atividade ensina o passo a passo para a montagem do B.Random, um robô feito com pouquíssimos blocos do kit Bloco.ino Evolution, mas com diversos tipos de interações. Agora vamos aprender a montar o robô mais aleatório de todos os tempos, já pensou?

"Quem é aleatório é menos aleatório que o B.Random." (<u>Bit-O</u>, Filósofo em IA)







Kit Bloco.ino Evolution





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



Montagem Eletrônica



Montagem da estrutura com os blocos



Programação







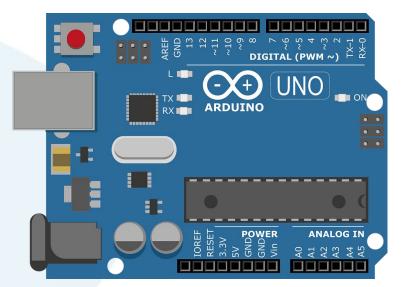


- Separação de materiais
- Realização das conexões



Separação de materiais

Placa Arduino Uno + Cabo







Separação de materiais

Mini Protoboard, Breadboard ou Matriz de contatos





• Separação de materiais

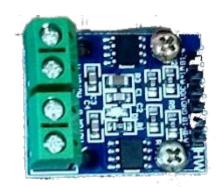
Jumpers





Separação de materiais

Ponte H

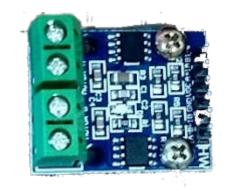






Separação de materiais

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

Para essa atividade vamos utilizar o sensor ultrassônico que funcionará como olhos para o robô.







- Separação de materiais
- Realização das conexões



Realização das conexões

FIO VERDE PORTA 7

FIO AZUL PORTA 6

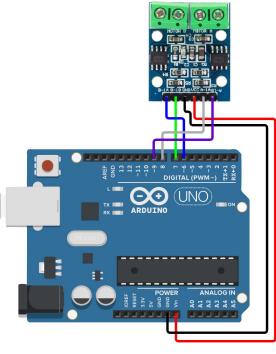
FIO PRETO GND

FIO VERMELHO NA PORTA VIN ABAIXO DO

GND

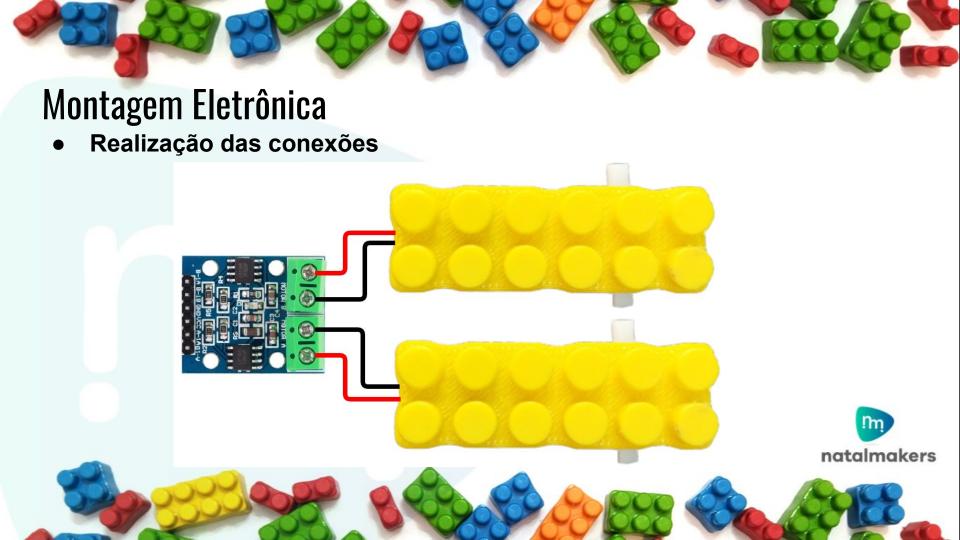
FIO CINZA PORTA 8

FIO ROXO PORTA 9



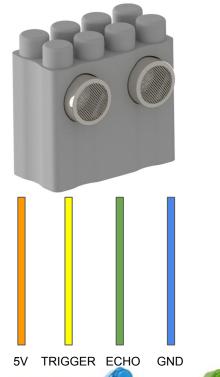






• Realização das conexões

Relembre as conexões do sensor. Estas são as conexões com seus respectivos nomes de pinos





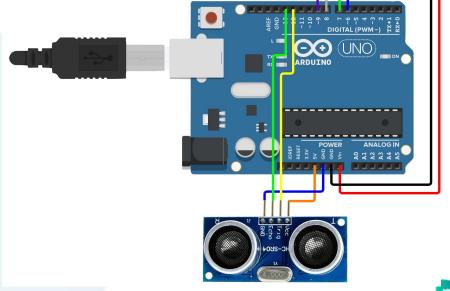
Realização das conexões

FIO VERDE PORTA 13

FIO AMARELO PORTA 12

FIO AZUL GND

FIO LARANJA 5V











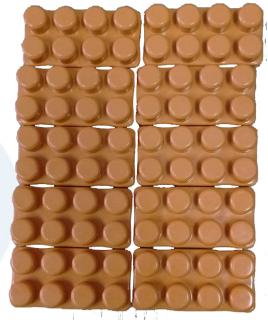


- Separação de materiais
- Conexão das peças



Separação de materiais

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







• Separação de materiais

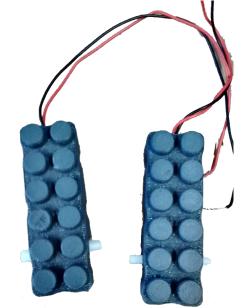
Pegamos 10 blocos de montar (2x2) e organizamos em duas fileiras de 5.





Separação de materiais

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







• Separação de materiais

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







Separação de materiais

Motores com redução + rodas







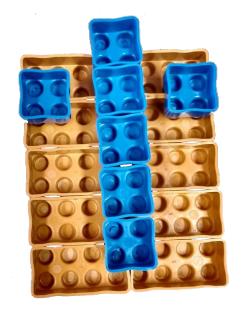
- Separação de materiais
- Conexão das peças





Conexão das peças

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

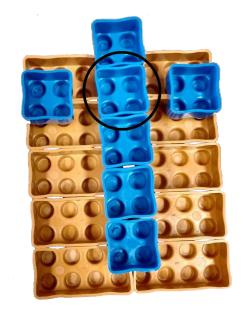






Conexão das peças

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



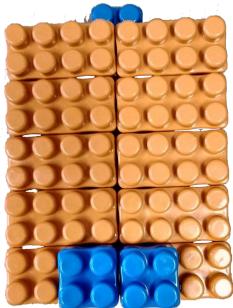






• Conexão das peças

Na parte de cima usamos 2 unidades dos blocos azuis.









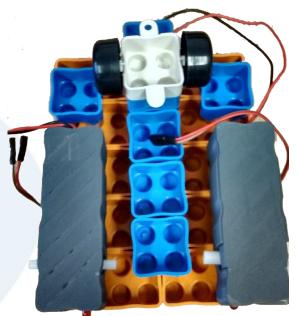
• Conexão das peças

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

Encaixe os motores conforme está mostrado na figura ao lado.







Conexão das peças

Dessa maneira, a montagem é a seguinte:





• Conexão das peças

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





• Conexão das peças

E ele vai se encaixar perfeitamente como mostra a imagem:









Conexão das peças

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







• Conexão das peças

Pegue a ponte H e a parafuse na tampa inferior da peça do Arduino da seguinte forma:







• Conexão das peças

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







• Conexão das peças

Tudo encaixado e tampado, ficará assim. Refaça as conexões elétricas necessárias. E assim concluímos a montagem do nosso B.random!!







- Parametrização do código
- Carregamento do código
- Atividades





• Parametrização do código

Para essa atividade nós vamos precisar utilizar uma BIBLIOTECA









• Parametrização do código

Quando se escreve um programa usando uma linguagem de programação existe a possibilidade de utilizar um conjunto de funções, variáveis, macros pré-definidas, etc. Tudo isso pré-escrito por outros programadores que já resolvem determinados problemas, sem que seja necessário "reinventar a roda". Assim são as chamadas **Bibliotecas**







Parametrização do código

```
Servo_motor | Arduino 1.6.9
 Servo_motor §
#include <Servo.h>
void setup() {
void loop() {
```





• Parametrização do código

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









Parametrização do código

Vamos fazer o Download da Biblioteca do sensor radar ultrassônico primeiramente

utilize o link <u>Ultrasonic-master.zip</u>

NAO DESCOMPACTAR O ARQUIVO!





Due and a 2 2 a

Programação

• Parametrização do código

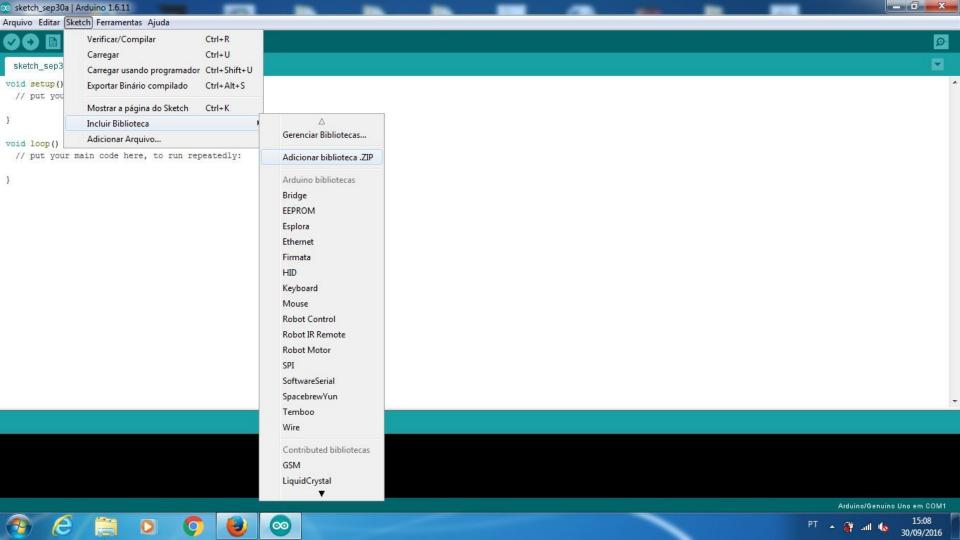
A IDE do Arduino já possui bibliotecas instaladas, prontas para serem utilizadas. Para adicionar uma nova biblioteca é possível pesquisar e incluir a biblioteca em Sketch > Incluir Biblioteca > Gerenciar Bibliotecas.

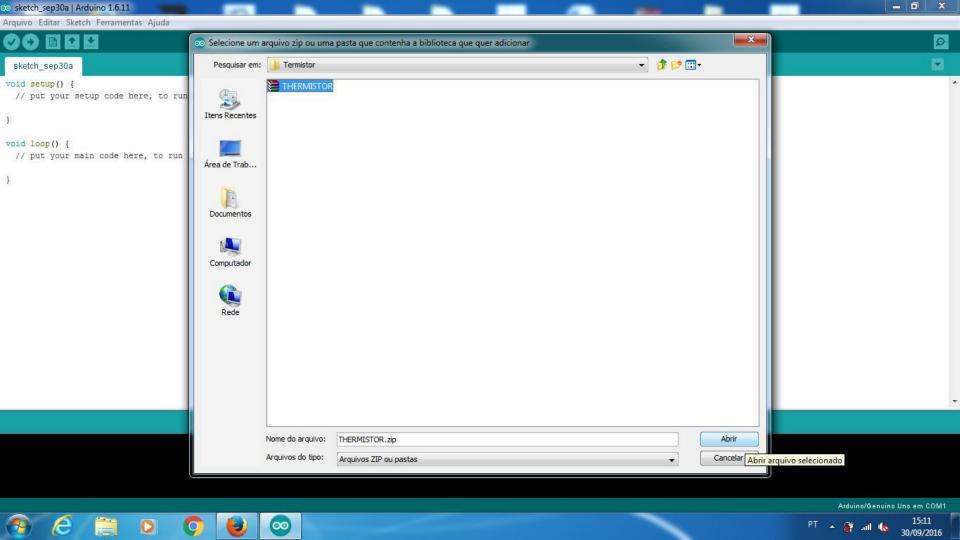
Também é possível adicionar uma biblioteca baixada pela internet, no formato compactado ZIP. Para isso basta clicar em **Sketch > Incluir Bilioteca > Adicionar Biblioteca ZIP**.













- Parametrização do código
- Carregamento do código
- Atividades





Carregamento do código

Para esse projeto, acesse o link do código <u>brandom autonomo bloco.ino</u> 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!



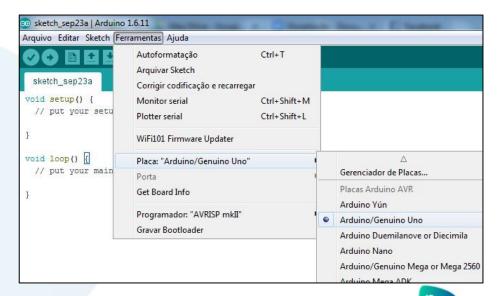






- Carregamento do código
- 1- Conecte a Placa Arduino com o cabo USB na porta USB do seu computador
- 2- Selecione o menu

FERRAMENTAS
>> PLACA
>>ARDUINO UNO







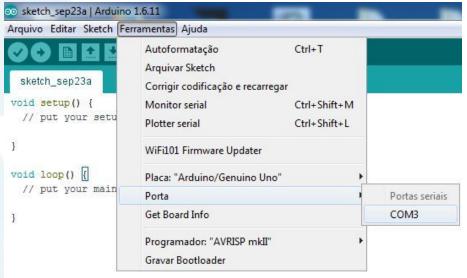


Carregamento do código

3 - Selecione a Porta USB na qual sua placa está conectada

FERRAMENTAS
>> PORTA

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







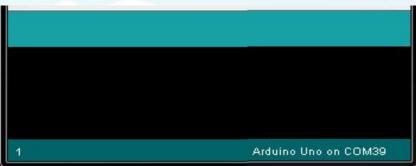






• Carregamento do código

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



eresultado sua promação aparecer aqui

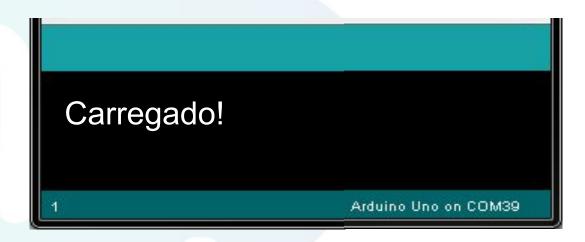






• Carregamento do código

Se tudo deu certo, teremos a seguinte mensagem:







- Parametrização do código
- Carregamento do código
- Atividades

bit.ly/1234brandom





Atividades

DURANTE AS ATIVIDADES O ROBÔ PODE APRESENTAR DEFEITOS DE FUNCIONAMENTO!

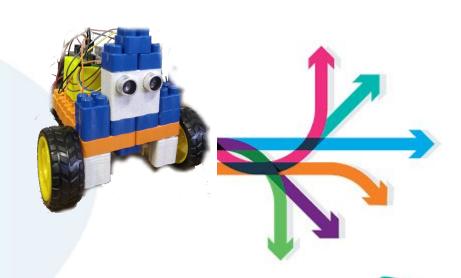
É o momento do aprendizado por excelência. Você fez o seu robô, a investigação do erro encontrado vai colocar à prova o quanto você aprendeu sobre os dispositivos!





Atividades (Pastorzinho)

Tente guiar o seu robô sem tocá-lo para chegar de um ponto a outro da sala





Due avec no a 2 2 a

Programação

• Atividades (Limites)

Crie obstáculos para manter o seu robô dentro de um determinado espaço.









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

