Aula 1 - Linguagem de Programação para Robótica

Paulino

10-02-2020

Linguagem de Programação para Robótica

Robótica -> Robô (robot)

- 1. O que é um robô?
- 2. Para o que serve?
- 3. Como montamos e que peças precisamos?

Ementa

Introdução à robótica, automação industrial e automação residencial. SCADA. Microcontroladores. Arduino. Sensores. Atuadores. Programação de tempo real. Introdução à inteligência artificial aplicada à robótica.

Objetivo

Capacitar o aluno a programar aplicações de automação industrial ou residencial.

Competências

- ldentificar os componentes de uma aplicação de automação.
- Compreender os problemas e soluções para programar aplicações de tempo real para automação.
- ► Analisar aplicações de robótica.

Habilidades

- Projetar aplicações de automação de pequeno porte.
- Especificar soluções para pequenos problemas de automação.
- Programar microcontroladores.

"I can't define a robot, but I know one when I see one."

Joseph F Engelberger, pai da Robótica

aparelho automático, geralmente em forma de boneco, que é capaz de cumprir determinadas tarefas. Fig. Pessoa que procede como um robô, isto é, que executa ordens sem pensar.

Dicionário Aurélio

Robô é um manipulador re-programável e multifuncional projetado para mover materiais, partes, ferramentas ou dispositivos especializados através de movimentos variáveis programados para desempenhar uma variedade de tarefas.

Definição da R.I.A. (Robotics Industries Association)

A robótica caracteriza-se como ciência multidisciplinar, a qual envolve temáticas como mecânica, eletrônica, hidráulica,

pneumática e computação, todas unidas no desenvolvimento de

determinados robôs.

Isaac Asimov, criador das famosas três leis fundamentais da robótica:

- 1. Um robô não pode causar dano a um ser humano nem, por omissão, permitir que um ser humano sofra;
- Um robô deve obedecer às ordens dadas por seres humanos, exceto quando essas ordens entrarem em conflito com a Primeira Lei: e
- Um robô deve proteger sua própria existência, desde que essa proteção não se choque com a Primeira nem com a Segunda Lei da robótica.

Robótica na ficção

Metropolis

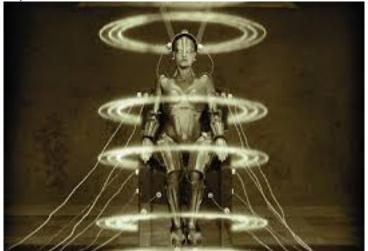


Figure 1: Metropolis de Fritz Lang

I Robot

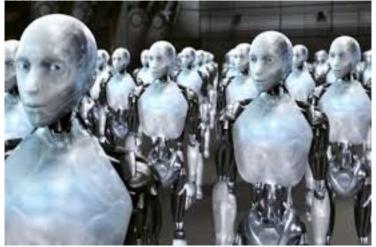


Figure 2: I Robot

Robótica Industrial



Figure 3: Braço Robótico



Figure 4: Linha de Produção com Robôs



Figure 5: Robô Tridimensional



Figure 6: Robô Cartesiano



Figure 7: Robô Spirit - explorador de Marte

Componentes de um Robô

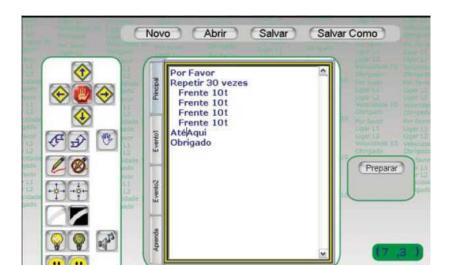
- Controlador
- Sensores
- Atuadores
- Manipuladores
- Engrenagens
- Eixos
- ► Fonte de Energia
- Fiação
- Estrutura

Kits Educacionais de Robótica

Lego: Mindstorm

Vex

► PNCA: ALFA



Programação de Robôs

- Diversas formas de se programar
- ► C/C++ ou Java
- ► API específica de robôs comerciais para determinadas linguagens

Linguagem Gráfica

LabView - Linguagem da National Inc. - automação, LEGO

Linguagens Textuais

Automação

- Os sistemas mais simples de automação são os supervisórios:
 - monitora e rastreia as informações de um processo produtivo ou de uma instalação física
- SCADA (Supervisory Control And Data Acquision)
- Primeiros SCADA: basicamente telemétricos, informação periódica do estado de um processo industrial
- Sistemas atuais de automação: utilizam tecnologias de computação e comunicação para automatizar a monitoração e o controle dos processos industriais, efetuando coleta de dados e apresentação de modo amigável para o operador com recursos gráficos (interface humano-máquina) e conteúdo multimídia.

Exemplo de tela de SCADA

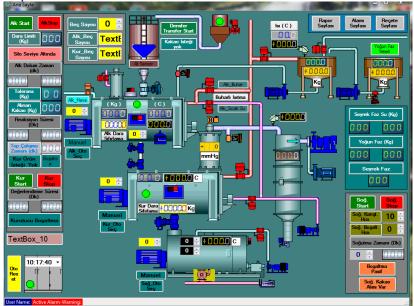


Figure 9: Imagem da Tela de um Sistema SCADA

Hierarquia dos Sistemas de Automação

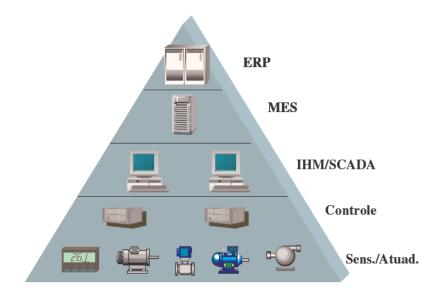


Figure 10: Hierarquia de Sistemas de Automação

Camadas de Uma Hierarquia de Automação

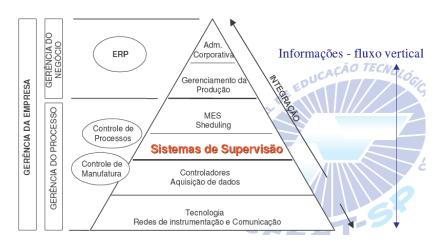


Figure 11: Funções nas Camadas de Automação

Atuação do TADS no Sistema

O profissional de TADS atua na:

- programação do sistema de supervisão (configuração de sensores, atuadores, aparência das telas)
- programação de ERP

NÃO atua no projeto do controle de manufatura ou de processos. Mas pode programar os controladores.

Arduino



Figure 12: Placa de Arduino na mão

Placa de Arduino

- A placa de um arduino é uma placa com um microcontrolador Atmel
- Um microcontrolador é um SoC System-on-Chip
- O microcontrolador possui:
 - processador de 32 bits
 - Pinos de Entradas e Saídas digitais, algumas entradas analógicas e uma, ou mais saídas PWM (modulação em largura de pulso)
 - memória para dados
 - memória para programa

IDE do Arduino



Figure 13: IDE do Arduino

IDE do Arduino

Ambiente de programação do Arduino: - possui editor de programas que permite compilar o programa C e descarregá-lo no microcontrolador através da interface USB - possui uma console para mostrar os dados lidos pela interface serial (USB) - tem acesso a uma grande quantidade de exemplos práticos para as principais interfaces (shields) do Arduino - usa o gcc para compilar e o gdb para depurar os programas.