

The background features a complex network of thin grey lines and dots, primarily concentrated on the left side, forming a web-like structure. Scattered across the entire background are various triangles of different sizes and orientations, some with solid outlines and others with dashed or dotted outlines. The overall aesthetic is minimalist and technical.

# Robótica

---

Adriano Santana  
Juan Carlo  
Paulo Salgado

**Proposta 01**

**Cena 02**

**Componentes do  
robô 03**

## **TABLE OF CONTENTS**

**04** **Execução**

**05** **Dúvidas**

# 01

## Proposta

---





## Robô focado em detectar um tipo de objeto

A proposta apresentada foi a criação de um robô móvel que detectasse um objeto de uma cor específica, em um cenário onde existissem vários obstáculos que dificultem a atividade.

---



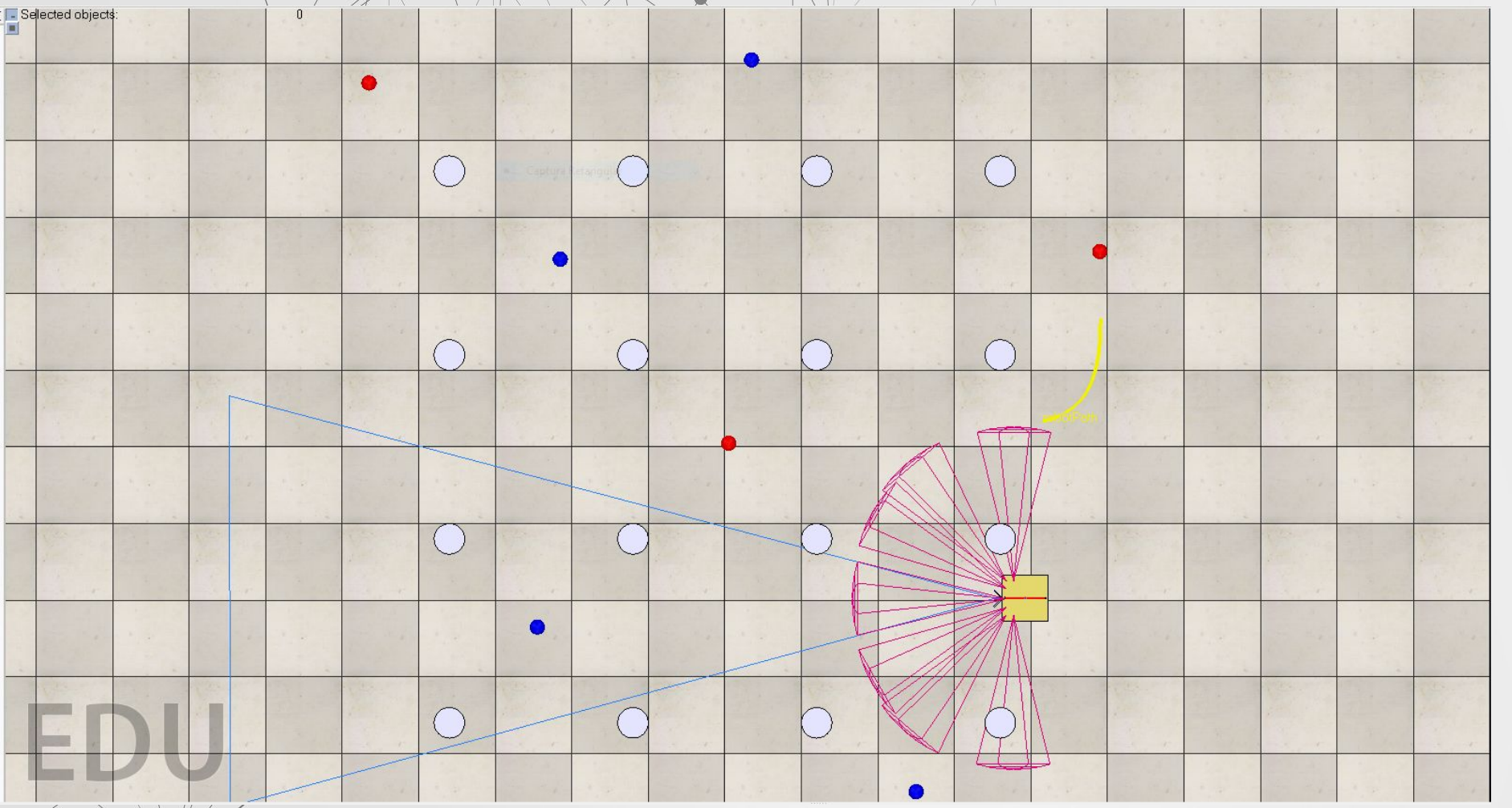


# 02

## Cena

Selected objects:

0



EDU



# 03

## Componentes do robô

---

# Componentes



## Câmera

Fornecer subsídios para proporcionar visibilidade do progresso do projeto



## Sensor de presença/proximidade

Permite detectar e medir a distância que o robô se encontra de um objeto. Com essa distância podemos traçar uma estratégia para o desvio da trajetória.



# Cores dos alvos



Até





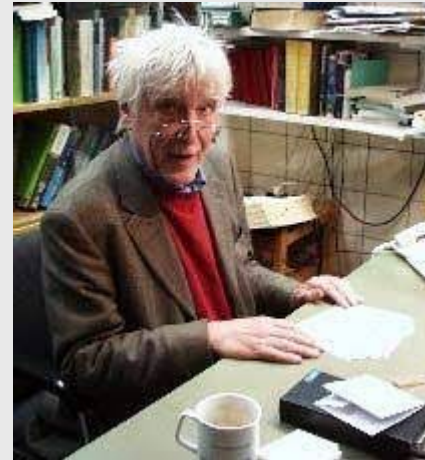
# 04

## Execução

---

# Algoritmo de controle

- Fazemos uso de uma adaptação do algoritmo de Braitenberg para controlar o robô e desviar de obstáculos.



Valentino Braitenberg

1.1

Monitorar os parâmetros do projeto

1.2

Monitorar os compromissos

1.3

Monitorar os riscos do projeto

1.4

Monitorar o gerenciamento de dados

1.5

Monitorar o envolvimento dos stakeholders

1.6

Conduzir revisões de progresso

1.7

Conduzir revisões em marcos

2.1

Analizar problemas

2.2

Tomar ações corretivas

2.3

Gerenciar ações corretivas





# 05

## Dúvidas

---

# Referências

- **Klaus Raizer**, Braitenberg Vehicles: Revisão e Aplicações. Disponível em <<https://www.dca.fee.unicamp.br/~gudwin/courses/IA889/2009/IA889-05.pdf>>, acesso em 1° de maio de 2021

