

Ata de Reunião

RoboIME

11-02-2015

Equipe

Os membros da RoboIME estão, atualmente, divididos entre os projetos da seguinte forma:

- Projeto Eletrônico
 - Gabrielle Barbosa do Nascimento
 - Alisson de Sousa Barreto
 - Victor Bramigk
 - Rafael Josino Lima
- Projeto Computacional
 - Lucas Cawai Julião Pereira
 - Felipe Augusto Marques de Alcântara
 - Carlos Alberto Duarte Pinto
 - Rebeca Calazans de Brito
 - Naum Azeredo Fernandes Barreira
 - Jan Lucas de Lima Segre
 - Victor Bramigk
- Projeto Mecânico
 - Vitor Hugo de Figueiredo Bettio
 - Victor Bramigk
 - Felipe Augusto



Responsáveis

Devido à necessidade de atividades complementares, alguns membros da equipe foram designados a desempenhar outras funções, cumulativamente.

- Recrutamento e Capacitação de novos membros
 - Carlos Alberto Duarte Pinto
- Patrocínio
 - Alisson de Sousa Barreto
 - Felipe Augusto Marques de Alcântara
- Documentação
 - Vinicius Carlos de Oliveira Andrade (Coordenação)
 - Alisson de Sousa Barreto (Projeto Eletrônico)
 - Carlos Alberto Duarte Pinto (Projeto Computacional)
 - Felipe Augusto Marques de Alcântara (Projeto Mecânico)
- Almoxarifado e Logística
 - Vinicius Carlos de Oliveira Andrade



Projetos

Os três projetos principais da iniciativa podem ser divididos em subprojetos da seguinte forma:

- Projeto Eletrônico
 - Controle/Firmware
 - Transmissão
 - Chute
- Projeto Computacional
 - Controle
 - Interface/Core
 - Inteligência Artificial
- Projeto Mecânico
 - Projeto
 - Confecção
 - Manutenção



Tarefas e Compromissos

Todas as reuniões gerais de 2015, salvo ocorrência de necessidades de caráter extraordinário, serão realizadas às segundas, às 16h. Outros encontros de menor abrangência poderão ser realizados, de acordo com a necessidade da equipe.

No final do ano anterior, um prazo foi estipulado. O objetivo é, dentro deste prazo, que se conclui em março de 2015, conseguir reparar e melhorar os robôs em todos os seus aspectos, a fim de participar da RoboCup 2015, que acontecerá em julho, na China. Para a conclusão deste objetivo, algumas tarefas específicas foram propostas durante a reunião. Estas estão expostas abaixo, na ordem de prioridade.

- Controle
 1. Fazer e validar o desacoplamento
 2. Incluir no controle o planejamento de trajetória
- Inteligência
 1. Desacoplar a Inteligência Artificial do Core
 2. Desenvolver novas heurísticas
- Transmissão
 1. Confeccionar o PCB (*Printed Circuit Board*) da Transmissão
 2. Detectar falha na transmissão dos pacotes
- Eletrônica
 1. Estabilizar a placa de chute
- Mecânica
 1. Instalar os motores
 2. Confeccionar e instalar a mola de retorno
 3. Realizar o mecanismo de chute baixo
 4. Substituir os dribladores de borracha por dribladores de silicone
 5. Instalar motores dos dribladores
 6. Fabricar, inserir e otimizar as barras de proteção
 7. Realizar mecanismo de chute alto



Estiveram presentes nesta reunião

- Alisson de Sousa Barreto
- Carlos Alberto Duarte Pinto
- Felipe Augusto Marques de Alcântara
- Gabrielle Barbosa do Nascimento
- Jan Lucas de Lima Segre
- Lucas Cawai Julião Pereira
- Naum Azeredo Fernandes Barreira
- Raffhael Josino Lima
- Rebeca Calazans de Brito
- Victor Bramigk
- Vinicius Carlos de Oliveira Andrade
- Vitor Hugo de Figueiredo Bettio

