Com os crescentes avanços tecnológicos de sistemas distribuídos autônomos, uma área que tem ganhado cada vez mais relevância no mercado vem sendo a robótica. As linhas de produção principalmente tem aderido muito bem esta ideia da utilização de máquinas autônomas para tarefas repetitivas, porém está surgindo um novo quesito em tecnologias autônomas inteligentes. Nosso projeto tem foco em desenvolver um protótipo robótico rádio controlado, dessa forma nosso robô tem a capacidade de ser controlado e também possui um sistema de segurança contra batidas há obstáculos, assim sendo ao estarmos desenvolvendo um percurso com o robô se fossemos em direção a uma parede o próprio equipamento teria a inteligência de parar observar ambos os lados para ver a melhor rota e já tornar e posicionar-se sugerindo ao controlador seguir por ela. Iniciamos as pesquisas com estudos nas principais áreas de engenharia como elétrica, mecânica e programação. Focamos mais na parte de elétrica, pois precisávamos ter uma base fortificada para darmos os primeiros passos na montagem dos primeiros circuitos, entre este estudo de elétrica e de programação em linguagem “C/C++” mesclamos a tecnologia Arduíno que teve o papel principal em nosso desenvolvimento. Utilizamos conceitos de mecânica para desenvolver uma carcaça que comportasse nossos circuitos criados e oferecesse mobilidade. Depois de consolidado os conhecimentos e criado os primeiros circuitos e a carcaça mecânica focamos da refinação e inteligência do algoritmo controlador do robô e do próprio robô. Terminado um protótipo funcional do primeiro robô partimos para a criação do segundo para termos uma comunicação multiagentes.