

Estudo Dirigido

KINEMATIC MODELING AND SIMULATION OF A SCARA ROBOT
BY USING SOLID DYNAMICS AND VERIFICATION BY
MATLAB/SIMULINK

Mateus Seixas <mateus_seixas@hotmail.com.br>

Orientador: Marco Reis

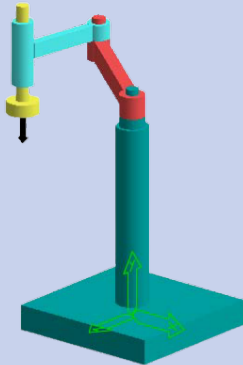
Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

Sistema FIEB



PELO FUTURO DA INOVAÇÃO

Robôs SCARA



Robôs SCARA ou Selective Compliance Assembly Robot Arm são robôs do tipo

Modelo Matemático

- Cinemática
- Dinâmica

Cinemática Direta

NOTAÇÃO D-H

Objetivo: Encontrar pose do end effector a partir dos ângulos e deslocamentos angulares das juntas.

Pela notação D-H é possível descrever uma junta com 4 parâmetros.

Cinemática Inversa

Objetivo: Encontrar ângulos e deslocamento angulares das juntas a partir da pose do end effector.

Como vocês realizam as buscas por artigos?

POUCO TEMPO PARA MUITO RESULTADO

Scopus

Search Sources Lists SciVal Library catalogue

105,248 document results

TITLE-ABS-KEY (*solar energy*)

Edit Save Set alert Set feed

Search within results...

Refine results

Limit to Exclude

Access type

- ☐ Open Access (10,739)
- ☐ Other (94,509)

Year

- ☐ 2020 (1,589)

Documents Secondary documents

Analyze search results

Click on Analyze search results to view search results displayed in various graph formats

View Mendeley Data (12064) Search your library

Sort on: Date (newest)


All Export Download View citation overview View cited by Save to list

	Document title	Authors	Year	Source	Cited by
<input type="checkbox"/> 1	Cu ₂ O photocathodes with band-tail states assisted hole transport for standalone solar water splitting Open Access	Pan, L., Liu, Y., Yao, L., Grätzel, M., Hagfeldt, A.	2020	Nature Communications 11(1),318	0

View abstract Full Text View at Publisher Related documents

Modelo matemático

POUCO TEMPO PARA MUITO RESULTADO



Per Page: 25 ▾ | Export ▾ | Set Search Alerts ▾ |




Showing 1-25 of 6,301 for **Dynamic path planning** ✕


☐ Conferences (5,245) ☐ Journals (948) ☐ Magazines (49) ☐ Early Access Articles (45)
☐ Standards (7) ☐ Books (6) ☐ Courses (1)

Show
☒ All Results
☐ Open Access Only

Year ▴
Single Year Range
1960 2021

☐ Select All on Page Sort By: **Relevance** ▾

☐ **An Extension of Dynamic Programming Algorithm in Robotic Path Planning** 
Shanshan Ji; Lianhe Yang
2012 International Conference on Computer Science and Service System
Year: 2012 | Conference Paper | Publisher: IEEE
Cited by: [Papers \(1\)](#)
▶ Abstract ((html))  (319 Kb) 

☐ **Dynamic programming field based environment learning and path planning for mobile robots** 
Yuan Yuan; Zhiqiang Cao; Zengguang Hou; Min Tan

Tempo e precisão

Uma das vertentes da tecnologia é a capacidade de tornar os processos mais rápidos e precisos, suportando a vida humana no planeta.

Alguns fatores impulsionadores

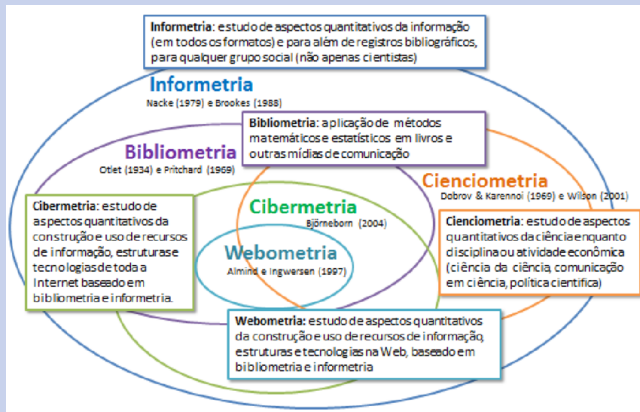
- Competitividade
- Prazo de entrega
- Concluir um trabalho



Melhoria na busca de artigos

EXISTE ALGUM MÉTODO EFICIENTE?

A biblioteconomia.



Bibliometria

- É um campo da biblioteconomia e da ciência da informação.
- Aplica métodos estatísticos e matemáticos para analisar e construir indicadores sobre a dinâmica e evolução da informação científica e tecnológica.
- Medir o impacto das publicações e dos serviços de disseminação da informação.
- Identificar autores e instituições mais produtivas.
- Todos os estudos que tentam quantificar os processos de comunicação escrita. [Pritchard et al. 1969]
- Avaliar a produção científica. [Costa e Oliveira 2020]
- Estudar relações entre a ciência e a tecnologia. [Maricato 2010]



Principais autores



Samuel Clement Bradford
1934



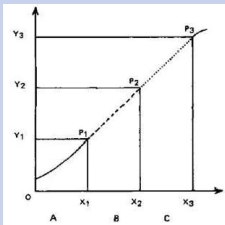
Alfred James Lotka
1926



George Kingsley Zipf
1940

As principais leis bibliométricas

LEI DE BRADFORD



$$F(x) = a + b \log x$$

- Medir produtividade dos periódicos
- Estabelecer núcleo e as áreas de dispersão
- Permite fazer a estimativa do grau de relevância das revistas de conhecimentos

A lei de Bradford objetiva conhecer o núcleo de periódicos produzidos em determinado tema.

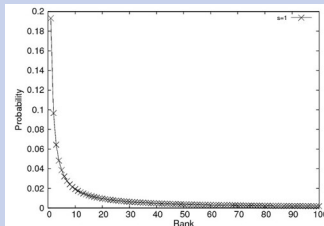
Bradford realiza uma série de estudos que culminam, em 1934, com a formulação da **lei da dispersão**.

O autor percebe que, numa coleção de periódicos sobre geofísica, existe sempre um núcleo menor de periódicos relacionados de maneira estreita, sendo que o número de periódicos em cada zona aumenta, enquanto a produtividade diminui.

Analisando 326 periódicos, ele descobriu que 9 periódicos continham 429 artigos, 59 continham 499 e 258 continham 404 artigos.

As principais leis bibliométricas

LEI DE LOTKA



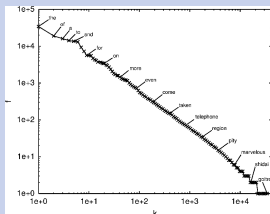
$$Y = \frac{C}{X^n}$$

Y é a frequência relativa de autores com X publicações.
 C é a constante que depende da área X é o número de publicações.

A lei de Lotka visa definir as maiores contribuições de pesquisadores em determinadas áreas do conhecimento. Lotka descobriu que uma larga proporção da literatura científica é produzida por um pequeno número de autores, e um grande número de pequenos produtores se iguala, em produção, ao reduzido número de grandes produtores.

As principais leis bibliométricas

LEI DE ZIPF



$$f(n) = \frac{K}{n}$$

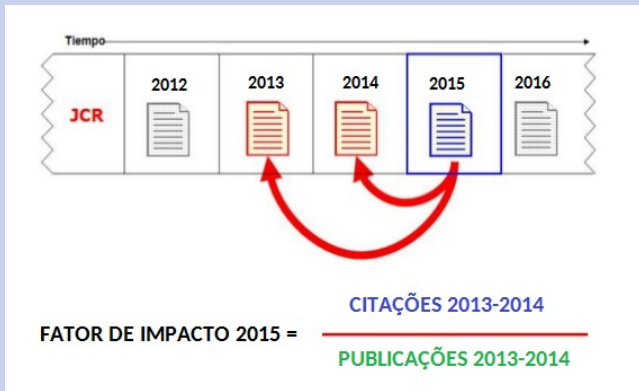
$f(n)$ é a frequência de ocorrência de uma palavra
 n é a ordem de frequência K é a constante

A lei de Zipf pontua a frequência com que certas palavras aparecem nos textos científicos de maneira a definir sua representatividade neste contexto. Diante desta visão, Zipf formulou o **princípio do menor esforço**: existe uma economia do uso de palavras, e se a tendência é usar o mínimo significa que elas não vão se dispersar, pelo contrário, uma mesma palavra vai ser usada muitas vezes; as palavras mais usadas indicam o assunto do documento.

- Trata e mede a frequência de ocorrência de palavras em vários textos.
- As palavras mais usadas indicam o assunto.

O fator de impacto

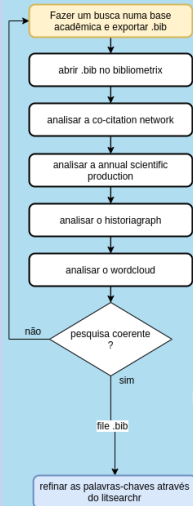
Medida que reflete o número médio de citações de artigos científicos publicados. Tem como objetivo avaliar a importância de um dado periódico em sua área.



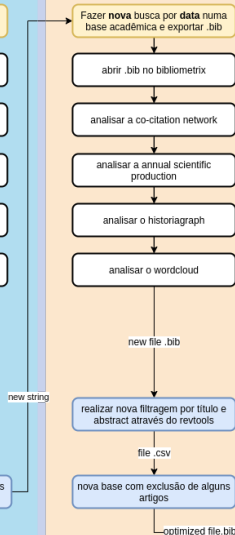
Principais estudos da Bibliometria

Leis e Princípios	Foco de Estudo	Principais Aplicações
Lei de Bradford	periódicos	estimar o grau de relevância de periódicos
Lei de Lotka	autores	estimar o grau de relevância de autores
Leis de Zipf	palavras	indexação automática de artigos científicos e tecnológicos
Fator de Impacto	citações	estimar o grau de relevância de artigos, cientistas e periódicos científicos
Acoplamento Bibliográfico	citações	estimar o grau de ligação de dois ou mais artigos
Co-citação	citações	estimar o grau de ligação de dois ou mais artigos
Obsolescência da Literatura	citações	estimar o declínio da literatura de determinada área do conhecimento
Vida-média	citações	estimar a vida-média de uma unidade da literatura de dada área do conhecimento

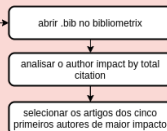
1. ciclo ingênuo



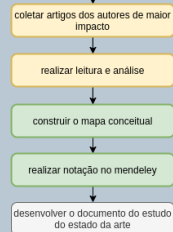
2. ciclo otimizado



3. ciclo impacto



4. ciclo produção



O progresso das equipes

Um dos indicadores para o acompanhamento das equipes será o percentual de conclusão geral da equipe. O planejamento das atividades deverá seguir a metodologia aplicada no desenvolvimento de projetos de robótica.

PERCENTUAL DE CONCLUSÃO POR EQUIPE

EQUIPE	04/05	11/05	18/05	25/05
RAJA	17%	32%		
BORG	0%	41%		
TIMON-HM	5%	47%		

Finalização

- Cada líder deverá realizar a apresentação final do desafio no dia 25/maio/2020.
- No dia da apresentação, somente o líder poderá responder os questionamentos emitidos pelos facilitadores.
- A avaliação será da equipe, não havendo avaliação individual dos integrantes da equipe com exceção do líder de cada equipe.
- A apresentação deverá ser desenvolvida em latex.
- Os videos dos desafios deverão estar contidos na apresentação final.
- Os videos deverão ser completos, tendo começo, meio e fim da missão realizada.

A importância atual da robótica



A importância atual da robótica

Para a implementação de R gráficos deve-se realizar os seguintes comando no ambiente R:

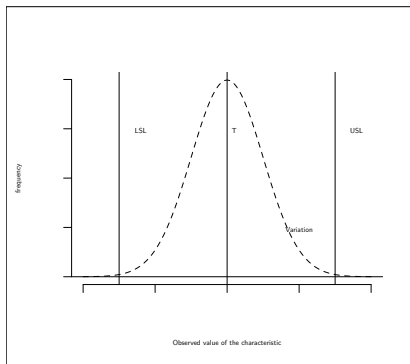
```
library(tikzDevice)
beamer.parms = list(paperwidth    = 364.19536/72,
                    paperheight   = 273.14662/72,
                    textwidth     = 307.28987/72,
                    textheight    = 269.14662/72)
tikz(" ./your_file.tex",
      width = beamer.parms$textwidth ,
      height = beamer.parms$textheight)
ggqqplot(na.omit(my_data$col2))
dev.off()
```

A penúltima linha do texto acima é o código em R para a construção do gráfico.



A importância atual da robótica

ROBO

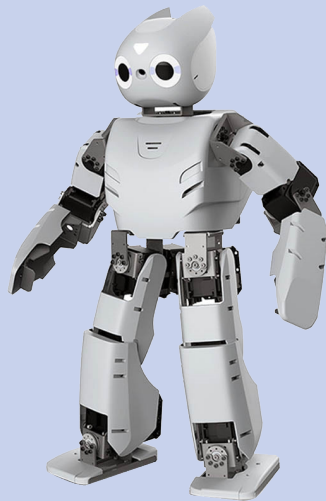


MUDANÇA

VISÃO FUTURA

- tópico 1
- tópico 2
- ~~tópico 3~~
- last tópico

VISÃO FUTURA



References (1)

- [Costa e Oliveira 2020] COSTA, M. E. O.; OLIVEIRA, D. A. Ciência da informação e bibliometria: mapeamento da produção científica em periódicos brasileiros na temática educação a distância. **BIBLOS**, v. 34, n. 1, p. 19–44, 2020.
- [Maricato 2010] MARICATO, J. d. M. **Dinâmica das relações entre Ciência e Tecnologia: estudo Bibliométrico e Cientométrico de múltiplos indicadores de artigos e patentes em biodiesel**. Tese (Doutorado) — Universidade de São Paulo, 2010.
- [Pritchard et al. 1969] PRITCHARD, A. et al. Statistical bibliography or bibliometrics. **Journal of documentation**, New York, v. 25, n. 4, p. 348–349, 1969.



Questions?

marco.a.reis@google.com