

# **SCARA** Robot

#### KINEMATIC MODELING AND SIMULATION

Mateus Seixas <mateus\_seixas@hotmail.com.br>

Orientador: Marco Reis

Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

Sistema FIEB



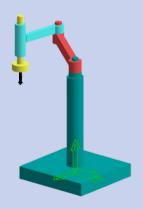
### Artigo de Referência

Kinematic Modeling and Simulation of a SCARA Robot by Using Solid Dynamics and Verification by MATLAB/Simulink

M. S. Alshamasin, F. Ionescu, R. T. Al-Kasasbeh 2009

### Robôs SCARA

#### SELECTIVE COMPLIANCE ARTICULATED ROBOT ARM



São robôs manipuladores que possuem:

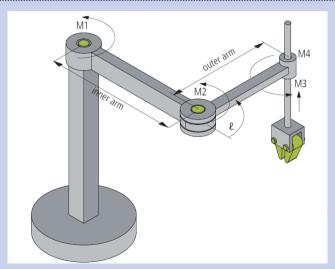
- Alta velocidade
- Alta precisão
- 4 graus de liberdade

# **Aplicações**





### Graus de Liberdade



SCARA Robot : Mateus Seixas

### Modelo Matemático

## Cinemática x Dinâmica

### Cinemática Direta

### NOTAÇÃO DENAVIT-HARTENBERG

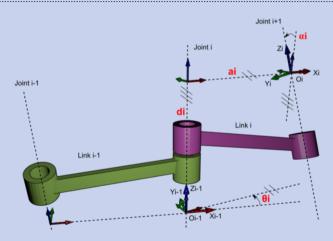
Tem como objetivo obter o conjunto de equações que descreve a cinemática direta de um robô.

Cada junta do robô é descrita através de 4 parâmetros:

- ullet heta Ângulo de rotação da junta
- d Deslocamento da junta
- a Comprimento do elo
- ullet  $\alpha$  Ângulo de torção da junta

### Cinemática Direta

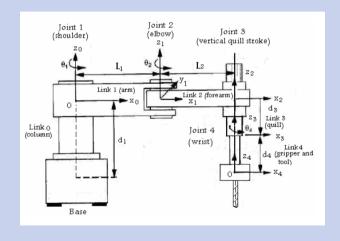
### NOTAÇÃO DENAVIT-HARTENBERG



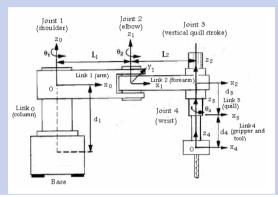
SCARA Robot : Mateus Seixas

### Cinemática Direta

### NOTAÇÃO DENAVIT-HARTENBERG



## Notação Denavit-Hartenberg



i	$\theta_{\rm i}$	d <sub>i</sub>	$\mathbf{a_i}$	$\alpha_{\rm i}$
1	$\theta_1$	0	$L_1$	0
2	$\theta_2^-$	0	$L_2$	0
3	0	$d_3$	0	<u>0</u>
4	$\theta_4$	$d_4$	0	0

SCARA Robot : Mateus Seixas



# Notação Denavit-Hartenberg

### MATRIZ DE TRANSFORMAÇÃO HOMOGÊNEA

• Matriz de transformação da junta (i-1) e i:

$$T_i^{i-1} = Rot(z, \theta_i) \cdot Trans(z, d_i) \cdot Trans(x, a_i) \cdot Rot(x, \alpha_i)$$

• Matriz de transformação homogênea:

$$T_n^0 = T_1^0 \cdot T_2^1 \cdot T_3^2 \cdots T_n^{n-1}$$

### Cinemática Inversa

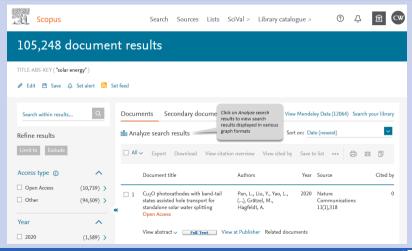
Objetivo: Encontrar ângulos e deslocamento angulares das juntas a partir da pose do end effector.

SCARA Robot : Mateus Seixas



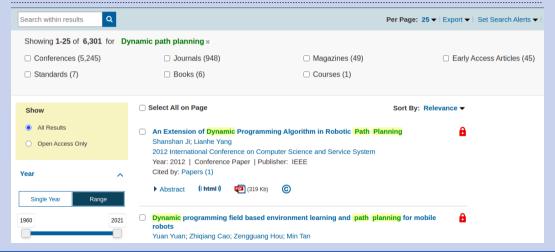
## Como vocês realizam as buscas por artigos?

#### Pouco tempo para muito resultado



### Modelo matemático

#### POUCO TEMPO PARA MUITO RESULTADO





## 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



SCARA Robot : Mateus Seixas



## Melhoria na busca de artigos

#### EXISTE ALGUM MÉTODO EFICIENTE?

#### A biblioteconomia.



SCARA Robot · Mateus Seixas



### 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]



SCARA Robot : Mateus Seixas



## Principais autores



Samuel Clement Bradford 1934



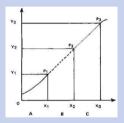
Alfred James Lotka 1926



George Kingsley Zipf 1940

### As principais leis bibliométricas

#### LEI DE BRADFORD



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

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**.

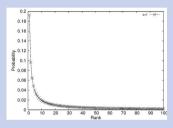
O autor percebe que, numa coleção de periódicos sobre geofísica, existe sempre um núcleo menor de periódicos relacionados de maneira estreita, sendo que o número de periódicos em cad zona aumenta, enquanto a produtividade diminui.

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

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

## As principais leis bibliométricas

#### LEI DE LOTKA



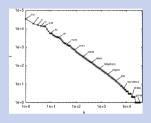
$$Y = \frac{C}{X^n}$$

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 vais ser usada muitas vezes; as palavras mais usadas indicam o assunto do documento.

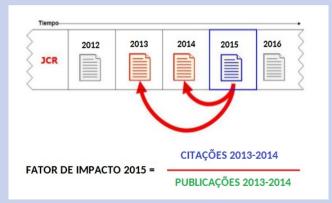
Trata e mede a frequência de ocorrência de palavras em vários textos.

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.



SCARA Robot : Mateus Seixas

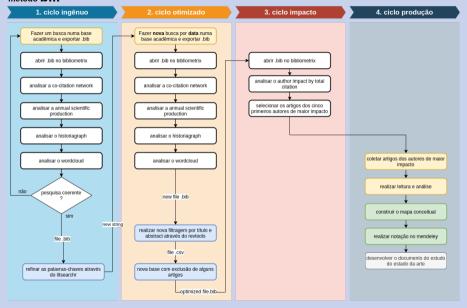
# Principais estudos da Bibliometria

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		
	paratras	e tecnológicos		
Fator de Impacto	citações	estimar o grau de relevância de artigos,		
Tator de Impacto	Citações	cientistas e periódicos científicos		
Acoplamento Bibliográfico	citações	estimar o grau de ligação de dois ou mais		
Acopiamento Bibliograneo	Citações	artigos		
Co-citação	citações	estimar o grau de ligação de dois ou mais		
Co-citação	Citações	artigos		
Obsolescência da Literatura	citações	estimar o declínio da literatura de		
Obsolescencia da Elteratura	Citações	determinada área do conhecimento		
Vida-média	citações	estimar a vida-média de uma unidade da		
viua-ilieula	Citações	literatura de dada área do conhecimento		

SCARA Robot : Mateus Seixas



#### método bili



### 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%		

SCARA Robot · Mateus Seixas

### 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 comeco, meio e fim da missão realizada.

SCARA Robot · Mateus Seixas



# A importância atual da robótica



SCARA Robot : Mateus Seixas 27 de 34



### A importância atual da robótica

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

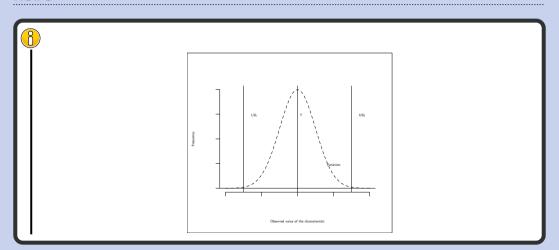
```
library (tikz Device)
beamer.parms = list(paperwidth) = 364.19536/72,
            paperheight = 273.14662/72.
            textwidth = 307.28987/72,
            textheight = 269.14662/72
tikz ("./vour_file.tex".
    width = beamer.parms$textwidth.
    height = beamer.parms$textheight)
ggqqplot(na.omit(my_data$col2))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

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



# A importância atual da robótica

#### ROBO



SCARA Robot : Mateus Seixas

# **MUDANÇA**

SCARA Robot : Mateus Seixas



# **VISÃO FUTURA**

- tópico 1
- tópico 2
- tó/pi/dø/3/
- last tópico

SCARA Robot : Mateus Seixas



# **VISÃO FUTURA**



SCARA Robot : Mateus Seixas 32 de 34



# 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.

33 de 34

SCARA Robot : Mateus Seixas



# **Questions?**

marco.a.reis@google.com