

Ata reunião

Presentes:

Carlos Henrique Coelho Miyazawa

Gabriel Jooji Yamashiro

Guilherme Birta de Souza

Luiz Eduardo Araujo Zucchi

Marco Antonio Steck Filho

Vitor Hugo Nascimento Silva

29 de Março de 2017

1 O que foi discutido

Primeiramente foi discutida a parte mecânica do robô. Como havia sido decidido antes a arma do robô será uma lâmina giratória em sua frente e sua carcaça será triangular com apenas duas rodas, possibilitando um fácil controle não importando o lado no qual o robô está virado. O robô teria 30cm de largura, 40cm de comprimento(ponta a ponta) e sua altura 10cm. Foi discutida a possibilidade de se colocar um apoio de baixo atrito na estrutura triangular frontal do robô.

Segundamente foi discutida a parte elétrica do robô. A bateria a ser utilizada foi decidida como sendo a bateria LiPo(Lythium Polymer) de 24V. Uma ponte H será utilizada para reverte a direção do motor caso necessário, como por exemplo quando este for virado durante a luta. Foi levantada a possibilidade de se usar um motor no dobro de sua tensão de funcionamento comum, pois se utilizado por um curto período de tempo(o tempo da competição) não daria problema(esta ideia ainda será desenvolvida). Como placa de controle decidimos pela placa Scorpion XL que foi feita especificamente para robôs de luta. Para o motor da arma utilizaremos um acoplador para que este possa controlar a arma por meio de uma correia de dentro da carcaça protegida.

Por fim foi apresentado para o grupo o documento com o protocolo definido pelos membros da parte computacional para a comunicação entre as placas externas e internas.

2 A fazer

Por último foi compilada a seguinte lista do que cada parte deve fazer até o próximo encontro.

- Computação:
 - Determinar o algoritmo da parte interna.
 - Se comunicar com a elétrica para saber as potências necessárias para o controle de cada motor.
 - Programar o algoritmo da parte externa, que já foi determinado.
- Elétrica:
 - Terminar o sistema de comunicação.
 - Determinar o sistema de controle de motores.
 - Determinar se o motor utilizará redutor.
 - Enviar para a parte mecânica o peso dos componentes.
- Mecânica:
 - Desenhar a armadura.
 - Determinar dimensões, peso e material da arma
 - Determinar material da armadura.
 - Determinar material da roda.