

IEEE Very Small Size Soccer

Contents

- 1 Apresentação
- 2 VSSS League
- 3 Robótica
- 4 VSS - Hardware e software

Criado em 2006, o ACSO - Centro de Pesquisa em Arquitetura de Computadores, Sistemas Inteligentes e Robótica, é um órgão suplementar de natureza interdisciplinar da UNEB, atuante em pesquisa, ensino e extensão, objetivando a integração entre pesquisadores e a comunidade científica nacional e internacional.

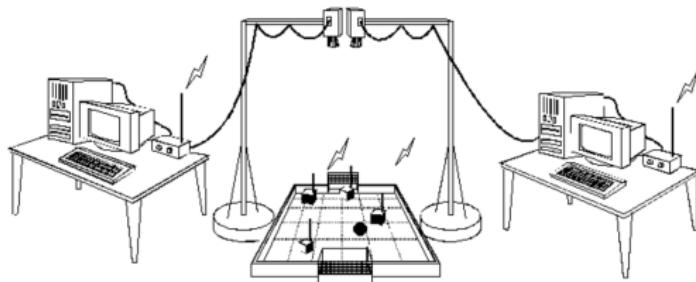
Desde 2007, o ACSO vem acumulando premiações, onde destacam-se:



- Eneacampeão Brasileiro (2013 a 2021) e Octacampeão Latino-americano (2014 a 2019) de Futebol de Robôs modalidade RoboCup 3D Soccer Simulation.
- Melhor equipe Brasileira nas competições científicas mundiais RoboCup nas categorias *Major* de 2014 a 2019.
- Selecionado entre os dez melhores grupos de pesquisa do Brasil para Expo Robotica (Petrobras, 2018)
- Terceiro Lugar Mundial na Liga de Realidade Mista, RoboCup 2009, Áustria.
- Campeão do 1º Desafio Brasileiro de Robôs de Serviço, em 2013.
- Qualificada para participar da RoboCup mundial nos anos de 2007, 2008, 2009, 2010, 2011, 2013, 2014, 2015, 2016, 2017 e 2018.
- Tricampeão Brasileiro (2007, 2008 e 2010) e Campeão no RoboCup Japan Open 2010, Liga Realidade Mista
- Campeão no RoboCup Portuguese Open 2015, Liga de Futebol de Robôs RoboCup 3D Soccer Simulation

IEEE Very Small Size Soccer

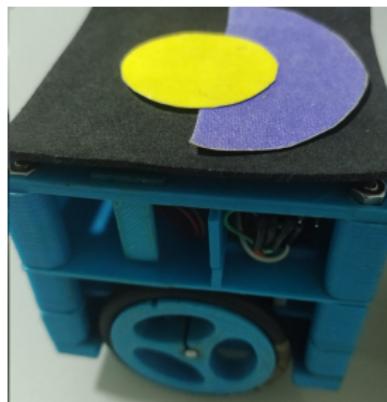
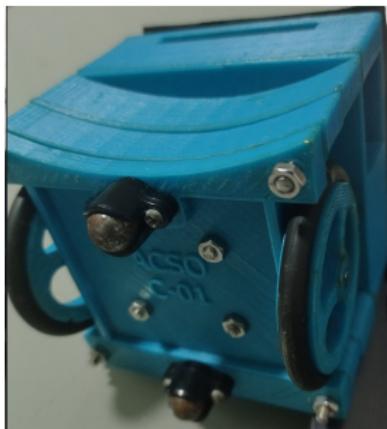
O IEEE Very Small Size Soccer é uma competição onde duas equipes de 3 robôs de até $7,5 \times 7,5 \times 7,5$ cm jogam uma partida de futebol. Os robôs são controlados remotamente por um computador, mas sem intervenção humana. O computador processa a imagem de uma câmera de vídeo colocada acima do campo e comanda os robôs.



<https://youtu.be/-ELTaLJFBbo>

O que é Robótica?

“Robotics is an interdisciplinary branch of engineering which deals with the conception, design, simulation, and manufacturing of a robotic system. ”



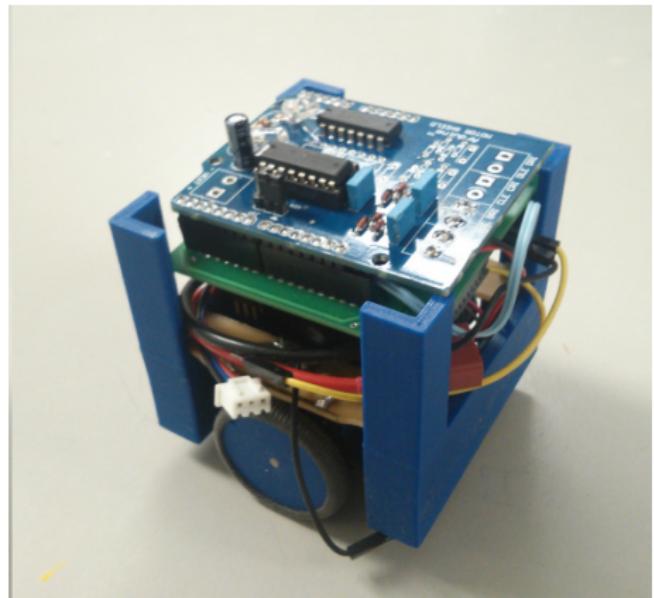
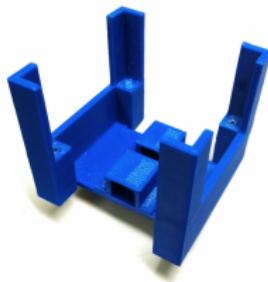
How designing robotics?

You may get a set of requirements that have to be done by the robot. The robotics engineer can able to develop a blueprint of the design by planning the robot components, electronic circuits, motors, sensors and everything which is satisfying the requirements.

- 3D Modeling
- Simulation
- Prototyping
- Program the robot

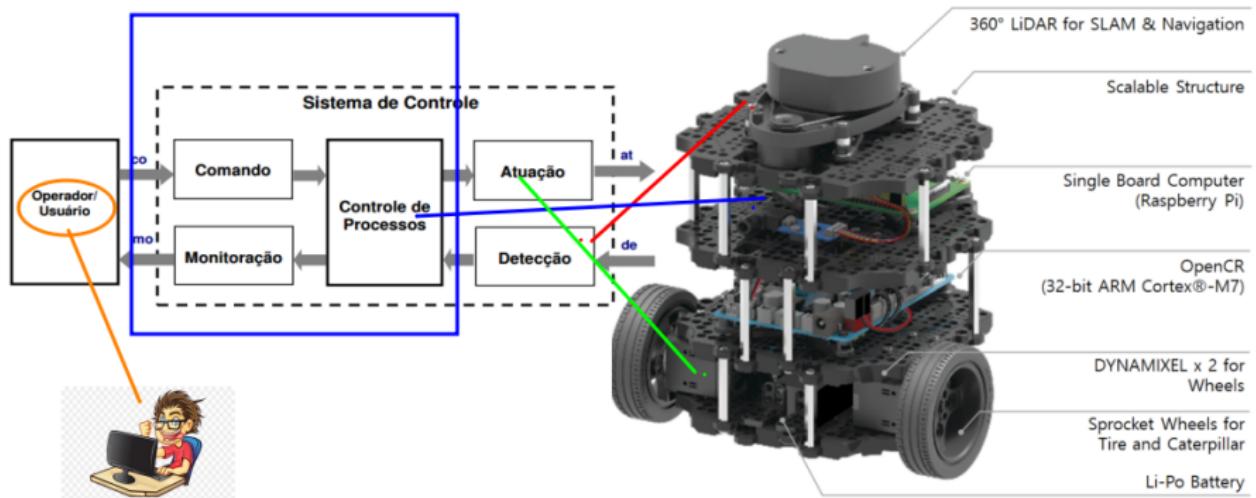
Simulador



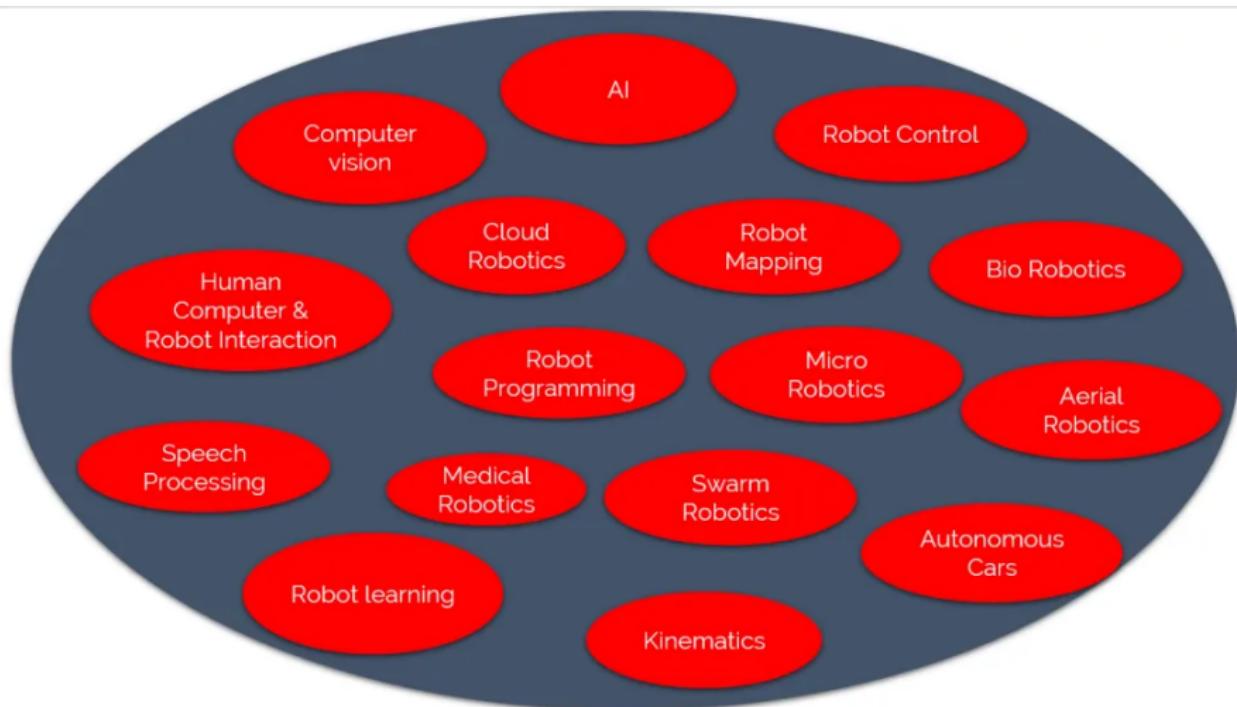


✓ Robôs autônomos

TurtleBot3 Burger



Conclusões





Thank you !
robsonms@uneb.br