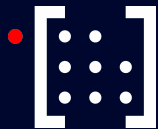


Walker: um robô bípede



APRESENTAÇÃO DO PROJETO

Vagner dos Santos da Silva <vagner.silva@fbter.org.br>

Orientador: Marco A. dos Reis

Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

Julho de 2022

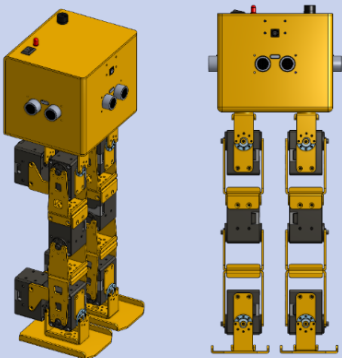
Sistema FIEB



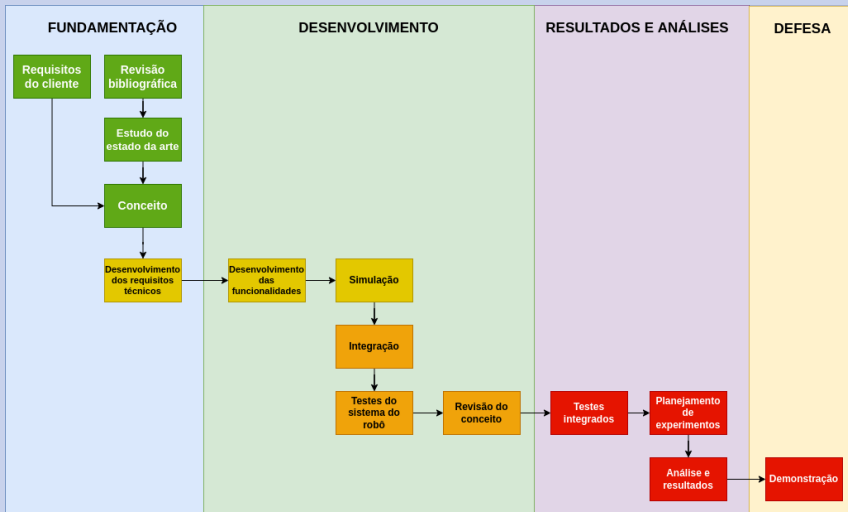
PELO FUTURO DA INOVAÇÃO

O projeto

Desenvolvimento de um robô bípede capaz de se movimentar usando os dois pés em um determinado espaço no laboratório. O sistema robótico deve ser capaz de reconhecer marcos fiduciais e desviar de obstáculos.

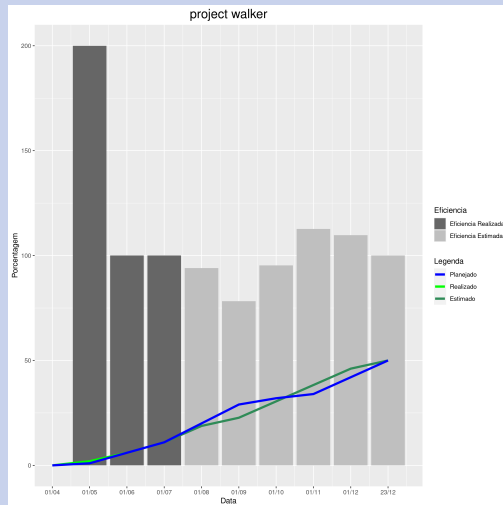


Metodologia



O que foi desenvolvido

- Metodologia
- Método bili
- Cronograma
- EAP
- R Tracking
- Artigo SOTA



Próximos passos

- Leitura de artigos
- Relatório
- Simulação
- Testes com modelo físico



Questions?

vagner.silva@fbter.org.br