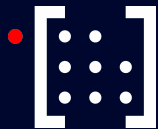


# Walker: um robô bípede



## APRESENTAÇÃO DO PROJETO

---

Vagner dos Santos da Silva <[vagner.silva@fbter.org.br](mailto:vagner.silva@fbter.org.br)>

Orientador: Marco A. dos Reis

Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

Julho de 2022

Sistema FIEB

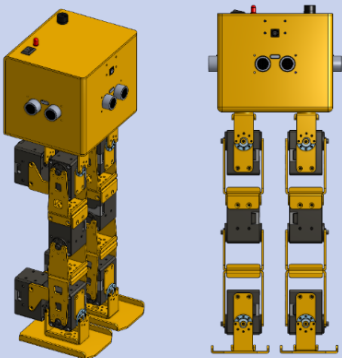


PELO FUTURO DA INOVAÇÃO

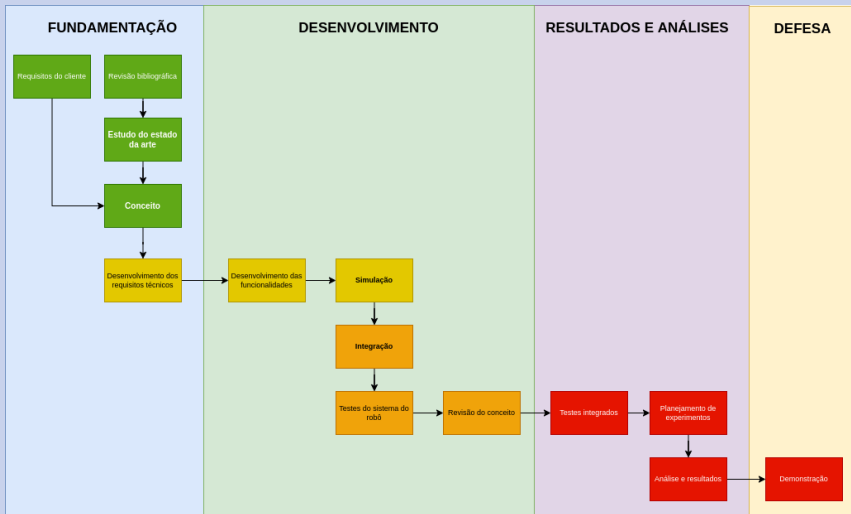
# O projeto

---

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.

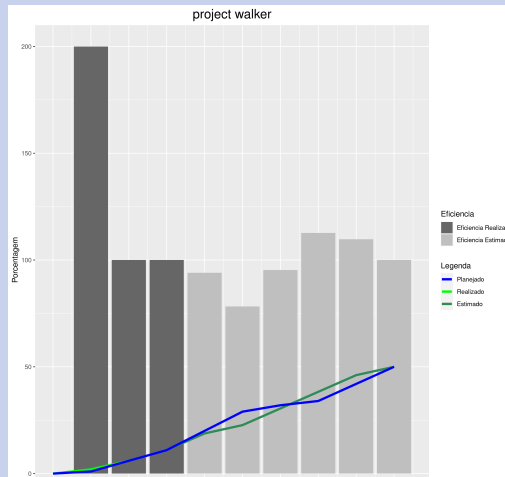


# Metodologia



# O que foi desenvolvido

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



# Próximos passos

---

- Leitura de artigos
- Fazer relatório
- Simulação
- Testes com modelo físico



# Questions?

[vagner.silva@fbter.org.br](mailto:vagner.silva@fbter.org.br)