

# Walker: um robô bípede

## APRESENTAÇÃO GERAL DO PROJETO

---

Vagner dos Santos da Silva <vagner1817@hotmail.com>

Orientador: Marco A. dos Reis

Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

Maio de 2022

Sistema FIEB



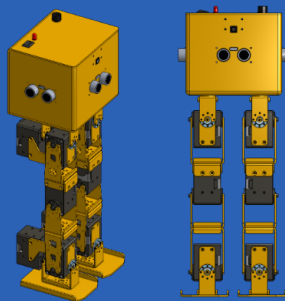
PELO FUTURO DA INOVAÇÃO

# Introdução

---

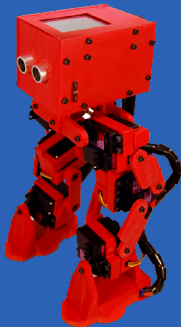
O projeto consiste em desenvolver um robô de pequeno porte que se desloca sobre dois pés. O robô deve ser capaz de se locomover e desviar de obstáculos em um ambiente.

- Desenvolver algoritmos utilizando ROS2
- Implementar visão computacional
- Simular o sistema robótico
- Realizar demonstração do sistema
- Desenvolvimento de artigos científicos



# Pesquisa de similares

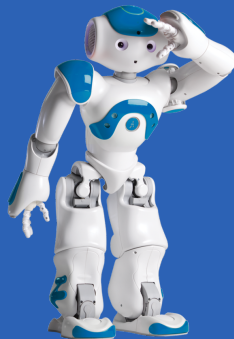
---



ROFI

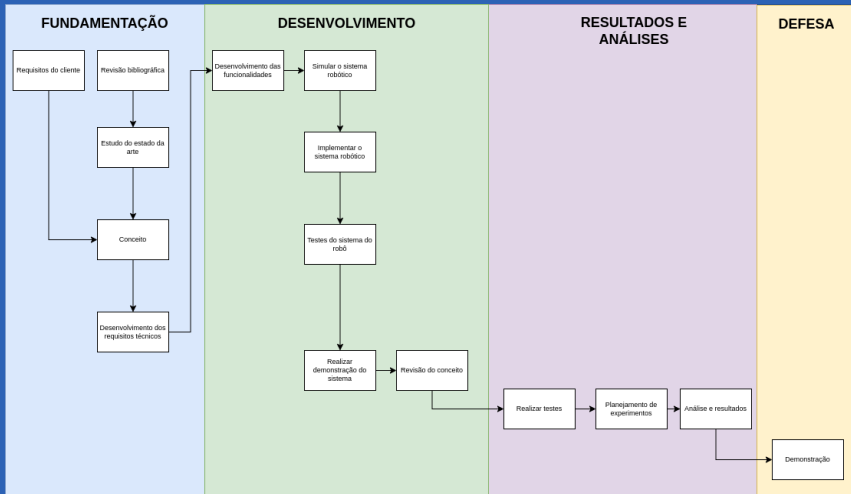


Darwin-OP



NAO

# Metodologia



# Próximas etapas

---

- Avançar no método bili
- Construir cronograma
- Desenvolver o robô
- Publicar artigos



# Questions?

[vagner1817@hotmail.com](mailto:vagner1817@hotmail.com)