



*Federação das Indústrias do Estado da Bahia*

**CENTRO UNIVERSITÁRIO SENAI CIMATEC**

**Engenharia Mecânica**

**Trabalho de Conclusão do Curso**

**Desenvolvimento do robô de inspeção.**

Apresentada por: Bruno Rodrigues  
Bruno de Sousa  
Frederico Garcia  
Leandro S O Nozela  
Victor V. Rezende

Orientador: Prof. Marco Reis, M.Eng.  
Co-orientador: João Lucas da Hora

Dezembro de 2019

Bruno Rodrigues  
Bruno de Sousa  
Frederico Garcia  
Leandro S O Nozela  
Victor V. Rezende

## Desenvolvimento do robô de inspeção.

Trabalho de Conclusão do Curso apresentada ao , Curso de Engenharia Mecânica do Centro Universitário SENAI CIMATEC, como requisito parcial para a obtenção do título de **Bacharel em Engenharia**.

Área de conhecimento: Interdisciplinar

Orientador: Prof. Marco Reis, M.Eng.

Salvador  
Centro Universitário SENAI CIMATEC  
2016

Dedico este trabalho a ...

---

## Agradecimientos

---

---

## Resumo

---

**Palavras-chave:** Robô de Inspeção, Linhas de Transmissão, Navegação, Cinemática Inversa, Manipuladores

---

## Abstract

---

**Keywords:** Inspection Robot, Transmission Lines, Navigation, Inverse Kinematics, Manipulators

---

# Sumário

---

<b>1</b>	<b>Introdução</b>	<b>1</b>
1.1	Objetivos . . . . .	2
1.1.1	Objetivos Específicos . . . . .	2
1.2	Justificativa . . . . .	2
1.3	Organização do Trabalho de Conclusão do Curso . . . . .	4
<b>2</b>	<b>Fundamentação Teórica</b>	<b>6</b>
2.1	Cinemática . . . . .	7
2.1.1	Cinemática Direta . . . . .	7
2.1.2	Cinemática Inversa . . . . .	8
2.2	Modelagem Cinemática de um Braço Planar . . . . .	9
2.3	Desenvolvimento de Robôs . . . . .	10
2.3.1	<i>Framework</i> . . . . .	10
2.3.2	Simulação . . . . .	11
2.3.3	Odometria . . . . .	12
2.3.4	Gestão de Energia . . . . .	13
2.3.5	Conceito de segurança e Integridade . . . . .	14
2.3.6	Comunicação em sistemas robóticos . . . . .	14
<b>3</b>	<b>Metodologia</b>	<b>16</b>
3.1	Metodologia de Ensino . . . . .	16
<b>4</b>	<b>Desenvolvimento e testes</b>	<b>17</b>
4.1	Análise das Funcionalidades . . . . .	17
4.1.1	Atuação . . . . .	19
4.1.2	Planejamento de Movimento . . . . .	20
4.1.3	Gerenciamento de Energia . . . . .	21
4.1.4	Checação da Integridade do Sistema . . . . .	22
4.2	Estudo da Movimentação . . . . .	23
4.3	Soluções Mecatrônicas para o sistema robótico . . . . .	24
4.3.1	Escolha a biblioteca de controladores no <i>ROS</i> . . . . .	25
4.3.2	Solução para cinemática . . . . .	25
4.3.3	Gerenciamento de Energia . . . . .	26
4.4	Simulação . . . . .	27
4.4.1	Simulação para a rotina de ultrapassagem . . . . .	28
4.5	Testes de Movimentação Física . . . . .	28
4.5.1	Testes unitários . . . . .	29
4.5.2	Testes na linha de transmissão . . . . .	29
4.6	Integração com os subsistemas . . . . .	30
4.6.1	Teste dos servomotores em rede . . . . .	30
4.6.2	Teste de movimentação alimentada por banco de baterias . . . . .	31
4.7	Análise Preliminar . . . . .	32
<b>5</b>	<b>Conclusão</b>	<b>33</b>
<b>A</b>	<b>QFD</b>	<b>35</b>

---

<b>B</b>	<b>Arquitetura</b>	<b>37</b>
<b>C</b>	<b>Logbook</b>	<b>38</b>
<b>D</b>	<b>Lista de componentes</b>	<b>61</b>
	<b>Referências</b>	<b>64</b>



---

## Lista de Tabelas

---

4.1	Medições de tensão para o <i>hardware</i> de <i>Power Management</i> . . . . .	27
4.2	Sentido de giro dos motores (Cabo de sincronização direto) . . . . .	29
4.3	Sentido de giro dos motores (Cabo de sincronização cruzado) . . . . .	29

---

## Lista de Figuras

---

1.1	Instalação típica de uma linha de transmissão . . . . .	3
1.2	Inspeção em linhas de transmissão por veículos aéreos tripulados. . . . .	4
2.1	Parâmetros de Denavit-Hartenberg . . . . .	7
2.2	Braço planar do tipo RR . . . . .	9
2.3	Diagrama de funcionamento de um processo de simulação . . . . .	12
4.1	<i>QFD 2</i> . . . . .	18
4.2	Arquitetura geral do sistema de movimentação . . . . .	19
4.3	Fluxograma da funcionalidade de Atuação . . . . .	20
4.4	Fluxograma da funcionalidade de Planejamento de Movimento . . . . .	21
4.5	Fluxograma da funcionalidade de Checagem da Integridade do Sistema . . . . .	23
4.6	Visualização do obstáculo no simulador . . . . .	24
4.7	Robo <i>ELIR</i> no visualizador do <i>ROS</i> com garras abertas . . . . .	24
4.8	Robo <i>ELIR</i> no <i>Gazebo</i> com garras abertas . . . . .	28
4.9	Foto do robô na posição que demanda maior torque . . . . .	31
A.1	<i>QFD 2</i> . . . . .	36
B.1	Arquitetura geral do sistema de movimentação . . . . .	37

---

## Lista de Siglas

---

ELIR .....	<i>Electrical Inspection Robot</i>
URDF .....	<i>Universal Robot Description Format</i>
ROS .....	<i>Robotic Operation System</i>
QFD .....	<i>Quality Function Deployment</i>
SOTA .....	<i>State of the Art</i>
USB .....	<i>Universal Serial Bus</i>

---

## Lista de Simbolos

---

$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble
$\partial$	.....	Bla bla bla
$\Pi$	.....	ble ble ble

---

## Introdução

---

”Faça ou não faça, tentativa não há.”

(Mestre Yoda)

([SOBRENOME01, 1998](#)) O Brasil apresenta uma matriz energética diferente da do resto do mundo, onde as fontes renováveis representam uma grande parte da geração da energia. Segundo a ([EPE, 2018](#)), em 2016, a matriz energética mundial contava com somente 14,1% da matriz energética constituída por fontes renováveis, enquanto o Brasil já apresentava 82% da sua matriz vinda de fontes renováveis, onde a geração hidrelétrica corresponde a 70% dessa geração.

A expectativa é de que a energia hidrelétrica continue sendo cada vez mais utilizada no país, devido ao crescimento previsto da demanda energética brasileira, onde segundo o ([ANEEL, 2008](#)) o consumo atual é de 405 TWh e a demanda esperada em 2030 é de 950 e 1.250 TWh/ano ([BRONZATTI; NETO, 2008](#)). Mesmo com a grande participação da geração hidrelétrica, somente 23% dos 260 GW totais de potencial hidrelétrico são aproveitados ([ANEEL, 2008](#)).

A concentração de demanda energética no Brasil está concentrada principalmente na região Sudeste devido a densidade populacional e elevada industrialização, isso faz com que dois terços do total da capacidade instalada estejam localizadas na Bacia do Rio Paraná que é a bacia mais próxima da região, enquanto as bacias com potencial menos aproveitadas são as localizadas no norte e nordeste do país ([ANEEL, 2008](#)).

Com desenvolvimento do país é esperado um aumento na demanda de energia elétrica e consequentemente um aumento na geração de energia hidrelétrica, isso faz com que seja esperado um crescimento considerável na quantidade das linhas de transmissão, de acordo com ([MME, 2017](#)), em setembro de 2018 o sistema elétrico brasileiro já atingiu 144.828 km de linhas de transmissão. Esse aumento na quantidade de linhas tende a ser amplificado pela tendência à exploração da geração de energia na região Norte, assim sendo necessário a construção de novas linhas para distribuir essa energia para as outras partes do País.

Quanto mais linhas de transmissão e maiores distâncias entre os centros geradores, maiores tendem a ser as perdas. Isso faz com que seja necessária um controle da qualidade dessa transmissão, o que se dá por meio de inspeções. A estrutura já exis-

tente apresenta precariedade em alguns aspectos, onde segundo (RANGEL; KIENITZ; BRANDÃO, 2009) “no Brasil, há uma quantidade considerável de linhas de transmissão que já ultrapassou os 40 anos de idade. Com o envelhecimento das linhas de transmissão, a manutenção preventiva é um fator de extrema relevância para garantir o perfeito funcionamento dos sistemas.” A necessidade da constante manutenção e a alta periculosidade que os operadores são expostos faz com novas alternativas e tecnologias sejam aplicadas para a manutenção, o uso de Drones pilotados remotamente, com câmeras e sensores já é uma realidade em alguns países do mundo. O desenvolvimento de um robô próprio para inspeção de linha configura uma dessas novas alternativas, e possibilita uma expansão dos horizontes para as tecnologias aplicadas.

## **1.1   Objetivos**

O objetivo do trabalho é implementar o sistema de movimentação do robô ELIR (*Electrical Line Inspection Robot*). Onde esse sistema é complementar aos outros existentes no robô, onde o conjunto dessas soluções busca fundamentar a implementação de uma Inspeção autônoma da linha.

### **1.1.1   Objetivos Específicos**

Para o desenvolvimento do sistema é necessário realizar o estudo da movimentação, gestão de energia, controle e elaboração de trajetória para sistemas robóticos. A operação na linha faz com que seja necessário a gestão de energia do robô, assim como a integração com os outros subsistemas já desenvolvidos. De forma a garantir a operação na linha, os dispositivos e ferramentas utilizadas devem estar integradas no ROS (*Robot Operating System*), onde é necessário também a integração com outros pacotes já desenvolvidos para o Robô.

## **1.2   Justificativa**

Tendo em vista a crescente demanda de energia elétrica do país bem como a previsão , a necessidade de um processo confiável de transmissão se torna amplamente necessário, afinal, diversas unidades consumidoras são alimentadas diariamente, além de instalações que exercem atividades críticas, como hospitais. As unidades geradoras de energia elétrica se encontram em regiões distantes de seus consumidores finais, portanto se faz necessário a utilização de linhas de transmissão de energia elétrica.

Uma linha de transmissão é uma linha composta por cabos condutores de energia elétrica, utilizada para a transmissão de energia em alta tensão, saindo da origem geradora e indo até às cargas consumidoras.

A garantia da distribuição em condições favoráveis se dá pela confiabilidade das linhas de transmissão e os procedimentos de manutenção aplicados à elas, para isso, é realizada constantemente a rotina de inspeção nas linhas. A rotina de inspeção, se dá através da análise da integridade da estrutura das torres, a condição em que se encontram os isoladores e as conexões das linhas de transmissão, uma vez que o tempo e a exposição a umidade e ao sol, além de diversos eventos climáticos, fazem com diversas falhas referentes ao desgaste do material venham a aparecer.

Estas análises têm como principal objetivo a detecção de eventuais pontos de ruptura. Outro meio para a localização dos eventuais pontos de ruptura se dá pelo uso de câmeras térmicas, onde existe o aumento da temperatura pontual devido à elevação na resistência elétrica.



Figura 1.1: Instalação típica de uma linha de transmissão

Fonte: ([RANGEL; KIENITZ; BRANDÃO, 2009](#))

Segundo ([RANGEL; KIENITZ; BRANDÃO, 2009](#)), as rotinas de inspeção de linhas de transmissão se dão principalmente por dois métodos: inspeções por aeronaves e inspeções terrestres. A inspeção realizada por aeronaves, se dá tipicamente com o uso de helicópteros, que executam voos em baixa altitude, extremamente próximos das linhas de transmissão.

Em alguns casos as condições climáticas podem dificultar o procedimento de inspeção e controle da aeronave, além do risco inerente da atividade para os tripulantes, principalmente devido ao fato de que as aeronaves tipicamente operam na região de “homem-morto”, uma zona de altura que representa perigo para os operadores a bordo das aeronaves em caso de uma queda.



Figura 1.2: Inspeção em linhas de transmissão por veículos aéreos tripulados.

Fonte: (RANGEL; KIENITZ; BRANDÃO, 2009)

A inspeção por vias terrestres possui uma grande dificuldade devido à dependência do terreno do local, o qual pode ser de difícil acesso devido às características geográficas. Diversos fatores tornam a inspeção de linhas de transmissão um procedimento não só perigoso, mas também altamente custoso.

Segundo (SARTORI, 2018) as principais desvantagens dos meios convencionais de inspeção de linhas de transmissão são os riscos de acidentes, devido a periculosidade do procedimento de inspeção; o alto custo, uma vez que é necessário a locação e deslocamento de equipamentos específicos para o transporte e inspeção das linhas de transmissão; a alta dependência das condições climáticas e geográficas, uma vez que se torna muito difícil realizar rotinas de inspeção em tempos chuvosos ou em locais de difícil acesso.

Outra grande desvantagem dos procedimentos de inspeção definida por (SARTORI, 2018) é justamente a necessidade de uma mão de obra qualificada para realização destes procedimentos. Se estes procedimentos de inspeção de linha de transmissão fossem realizados em linhas desenergizadas, o processo seria bem mais simples e rápido, porém existem diversos problemas atrelados ao fato de que existem inúmeras cargas consumidoras que necessitam da energia elétrica gerada.

### ***1.3 Organização do Trabalho de Conclusão do Curso***

O documento está organizado em cinco capítulos, seguindo a seguinte estrutura:

**Capítulo 1 - Introdução:** Faz a contextualização do âmbito no qual a pesquisa proposta está inserida. Apresenta, portanto, a problemática, objetivos e como este projeto Theoprax de conclusão de curso está estruturado

**Capítulo 2 - Referencial Teórico:** Apresenta a base teórica necessária para o desenvolvimento do projeto.

**Capítulo 3 - Metodologia:** Define o método adotado para o desenvolvimento



do projeto, explicitando seu fluxo de atividades e premissas necessárias para aplicar a metodologia.

**Capítulo 4 - Desenvolvimento:** Exibe os procedimentos realizados e resultados obtidos através de testes, unitários e integrados, durante o desenvolvimento do projeto.

**Capítulo 5 - Conclusão:** Apresenta as conclusões, contribuições e algumas sugestões de atividades de pesquisa a serem desenvolvidas futuramente.

---

## Fundamentação Teórica

---

”Elementar , meu caro Watson.”

(Sherlock Holmes)

O termo robô vem da palavra tcheca *robota* que tem como uma das possíveis traduções “trabalhador forçado” e ganhou o significado atual após o escritor tcheco Karel Capek (1809 - 1938), na sua obra de ficção científica “R.U.R. Rossumovi Univerzální Roboti”, associar o termo às máquinas criadas pelo personagem principal para servi-lo. Mas a ideia de algo que desenvolva atividades de maneira autônoma é apresentada ao mundo muito tempo antes. (ARISTÓTELES, 1985) diz: “Se cada instrumento pudesse realizar sozinho a sua tarefa, obedecendo ou antecipando a nossa vontade, [...] os feitores não precisariam de servos, nem os senhores de escravos.”

Diversas obras da ficção retratam diferentes tipos de robôs criados de forma a reproduzir comportamentos semelhantes aos de um ser humano. Com o passar do tempo, juntamente com o avanço tecnológico nas áreas da eletrônica, mecânica e informática, a construção dessas máquinas se tornou possível. A indústria observou nos robôs, o potencial para automatizar e otimizar as linhas de processo, onde atividades que pudessem demandar mais tempo se fossem executadas por seres humanos, seriam executadas de forma muito mais rápida e precisa com a utilização de máquinas programadas e autônomas, aumentando a produção.

A (DIS, 2012) define um robô como “mecanismo programável atuado em dois ou mais eixos com um grau de autonomia, movendo-se dentro do seu ambiente, para executar tarefas pretendidas”. É resultado da integração de componentes como: Sensores; atuadores; unidade de controle; unidade de potência e manipulador mecânico. Sensores são os componentes que fornecem parâmetros sobre o ambiente em que o robô se encontra e sobre o comportamento do próprio sistema robótico. Já os atuadores são os dispositivos que movimentam as partes, quando convertem energia elétrica, hidráulica ou pneumática em mecânica. A energia necessária para o funcionamento dos atuadores é fornecida pela unidade de potência.

O gerenciamento dos parâmetros necessários para que o robô realize suas tarefas é de responsabilidade da unidade de controle. De onde também são emitidos os comandos para a movimentação. O manipulador mecânico é o conjunto de componentes estruturais

do robô, elos ou links, conectados entre si por articulações comumente denominadas de juntas. Graus de liberdade, segundo (ROMANO, 2002) “É o número mínimo de variáveis independentes de posição que precisam ser especificadas para se definir inequivocamente a localização de todas as partes de um mecanismo”.

## 2.1 Cinemática

A cinemática é o ramo da física que descreve o movimento de um corpo, determinando características como posição, velocidade e aceleração. Na robótica, o estudo cinemático resulta em um conjunto de equações que caracterizam o movimento do robô, a complexidade da solução varia com a quantidade de graus de liberdade que esse robô tem. Em um manipulador mecânico composto por links que são conectados por juntas, cada conjunto link-junta caracteriza um grau de liberdade. Dessa maneira, um robô com  $n$  conjuntos link-junta tem  $n$  graus de liberdade, sendo o primeiro link a base de sustentação do robô no mundo e o último, onde está a seu end-effector.

### 2.1.1 Cinemática Direta

A cinemática direta é a solução para a movimentação de um robô com cálculo da posição e orientação do end-effector a partir de dadas posições das juntas. A notação de Denavit-Hartenberg é uma ferramenta utilizada para coordenar a descrição cinemática de sistemas mecânicos articulados com  $n$  graus de liberdade.

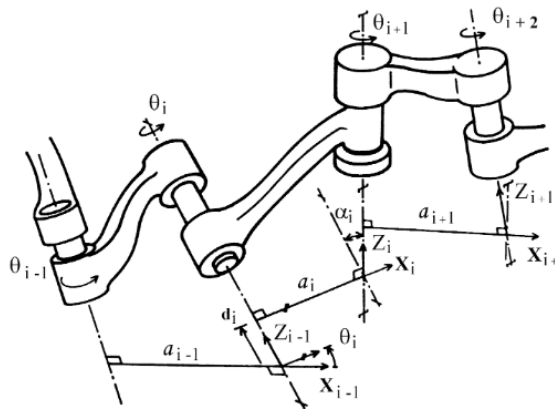


Figura 2.1: Parâmetros de Denavit-Hartenberg

Fonte: (ROMANO, 2002)

A figura mostra dois *links* ligados por uma junta de superfícies deslizantes uma sobre a outra. Um eixo de uma junta estabelece a conexão de dois *links*. Segundo (ROMANO, 2002), os eixos das juntas devem ter duas normais conectadas a eles, uma para cada um

dos *links*. Assim a posição relativa destes dois *links* conectados ( $i - 1$  e  $i$ ) é dada por  $d_i$ , que é a distância medida ao longo do eixo da junta entre suas normais. O ângulo de junta  $\theta_i$  entre as normais é medido em um plano normal ao eixo da junta. Dessa forma,  $d_i$  e  $\theta_i$  são a distância e o ângulo entre os *links* adjacentes. Determinam a posição relativa de *links* vizinhos.

Um *link* pode apenas ser conectado a dois outros *links* ( $i - 1$  e  $i + 1$ ). Assim, dois eixos de juntas são estabelecidos em ambos terminais de conexão. Os *links* mantêm uma configuração fixa entre as juntas e podem ser caracterizados pelos parâmetros  $a_i$  e  $\alpha_i$ . O parâmetro  $a_i$  é a menor distância medida ao longo da normal comum entre os eixos da junta, chamado de comprimento de *twist*, já o  $\alpha_i$  é o ângulo de *twist*. Esses quatro parâmetros determinam a estrutura do *link*, parâmetros da junta e a posição relativa aos *links* vizinhos.

A representação de Denavit-Hartenberg (DENAVID; HARTENBERG, 1955) tem como resultado uma matriz 4 x 4 representando cada sistema de coordenadas do *link* na junta em relação ao *link* anterior. Essa matriz é obtida através do produto das transformações: Translação de uma distância  $d_i$  ao longo do eixo  $Z_{i-1}$  para trazer os eixos  $X_{i-1}$  e  $X_i$  na coincidência; Rotação no eixo  $Z_{i-1}$  de um ângulo  $\theta_i$  para alinhar os eixos  $X_{i-1}$  e  $X_i$ ; Translação ao longo do eixo  $X_i$  de uma distância  $a_i$  para trazer as duas origens na coincidência; Rotação do eixo  $X_i$  um ângulo  $\alpha_i$  para trazer os dois sistemas de coordenadas na coincidência. Isso resulta na matriz de transformação homogênea  ${}^{i-1}A_i$ .

$${}^{i-1}A_i = T_{z,d}T_{z,\theta}T_{x,a}T_{x,\alpha} \quad (2.1)$$

$${}^{i-1}A_i = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & d_i \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos\theta_i & -\sin\theta_i & 0 & 0 \\ \sin\theta_i & \cos\theta_i & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & a_i \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\alpha_i & -\sin\alpha_i & 0 \\ 0 & \sin\alpha_i & \cos\alpha_i & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (2.2)$$

$${}^{i-1}A_i = \begin{bmatrix} \cos\theta_i & -\cos\alpha_i\sin\alpha_i & \sin\alpha_i\sin\theta_i & a_i\cos\theta_i \\ \sin\theta_i & \cos\alpha_i\cos\theta_i & -\sin\alpha_i\cos\theta_i & a_i\sin\theta_i \\ 0 & \sin\alpha_i & \cos\alpha_i & d_i \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (2.3)$$

### 2.1.2 Cinemática Inversa

Segundo (FU; GONZALEZ; LEE, 1987) os robôs estão em um espaço onde o objeto a ser manipulado tem sua posição expressa no sistema de coordenadas do ambiente. Com o objetivo de controlar a posição e orientação do *end-effector* do robô, a solução da

cinemática inversa é mais adequada. A cinemática inversa consiste em, partindo de uma posição e orientação desejada, calcula-se as posições das juntas para que o robô alcance esse objetivo, é o processo inverso da cinemática direta.

Há de se observar que a cinemática inversa pode ou não ter solução, caso a posição de interesse esteja fora do espaço de trabalho do robô, não há posições de juntas que execute a tarefa. Nos momentos em que a posição desejada pode ser alcançada, podem existir mais de uma solução. Um ponto importante na solução da cinemática inversa é, quando há mais de uma solução deve-se atentar para qual delas é a melhor opção, levando em consideração o ambiente em que o robô se encontra, principalmente os obstáculos à sua volta. A demanda energética para a execução dos possíveis movimentos e o esforço qual as juntas serão submetidas nesta ação, é crucial para o planejamento da movimentação do robô.

## 2.2 Modelagem Cinemática de um Braço Planar

O robô ELIR tem na sua estrutura, braços que se movimentam apenas em dois eixos,  $x$  e  $z$ , através da atuação de duas juntas, podendo assim ser modelado cinematicamente como um braço planar do tipo RR. A figura a seguir mostra um exemplo desse braço, RR por ter duas juntas rotativas, que se movimenta no plano  $x - y$ :

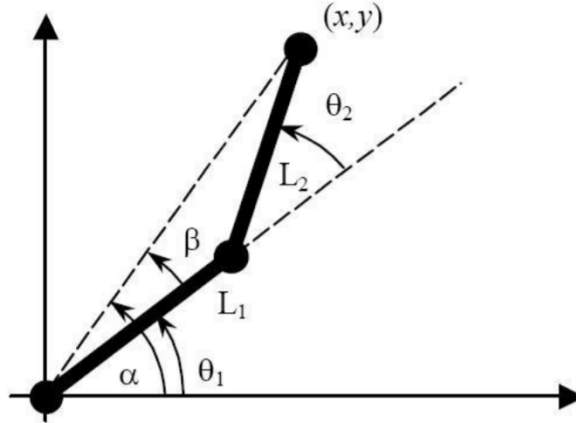


Figura 2.2: Braço planar do tipo RR

Fonte: (SANTOS, 2016)

Usando a análise da cinemática direta, consegue-se determinar a posição do *end-effector* com base nos ângulos  $\theta_1$  e  $\theta_2$  e nas dimensões  $L_1$  e  $L_2$ . Logo tem-se que:

$$x = L_1 \cos(\theta_1) + L_2 \cos(\theta_1 + \theta_2) \quad (2.4)$$

$$y = L_1 \sin(\theta_1) + L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2) \quad (2.5)$$

Aplicando a lei dos cossenos ao triângulo formado pelo braço e pela linha entre a origem do braço e o seu *end-effector* obtém-se:

$$\theta_2 = \pm \arccos \frac{(x^2 + y^2 - (L_1)^2 - (L_2)^2)}{2L_1L_2} \quad (2.6)$$

Para determinar o  $\theta_1$  considera-se a relação trigonométrica:

$$\tan(A - B) = \frac{\tan(A) - \tan(B)}{1 + \tan(A)\tan(B)} \quad (2.7)$$

e tomando:

$$\tan(\beta) = \frac{L_2 \sin \theta_2}{L_1 + L_2 \cos \theta_2} \quad (2.8)$$

tem-se que:

$$\theta_1 = \arctan \left[ \frac{y(L_1 + L_2 \cos \theta_2) - xL_2 \sin \theta_2}{x(L_1 + L_2 \cos \theta_2) - yL_2 \sin \theta_2} \right] \quad (2.9)$$

Assim é possível fazer a solução da cinemática inversa para um braço planar RR.

## 2.3 Desenvolvimento de Robôs

Para o desenvolvimento de sistemas robóticos, é necessária a integração de vários dispositivos, assim sendo necessário utilizar ferramentas e tecnologias que poupem tempo no desenvolvimento, de forma a facilitar o processo de comunicação entre as diversas camadas de abstração. As camadas de abstração se referenciam ao alto e baixo nível da máquina, onde baixo nível é uma referência para aplicações mais simples, que estão mais próximas da linguagem da máquina, como por exemplo aplicação de comunicação somente via *bytes*. Um exemplo de um elemento que está numa camada de abstração de alto nível é uma Interface Homem-Máquina, onde o usuário consegue interagir com a máquina diretamente, sem ter que necessariamente entender o seu funcionamento interno.

### 2.3.1 Framework

Em ambientes computacionais, a utilização de ferramentas para realização de atividades e desenvolvimento de soluções é de extrema importância. Estas ferramentas podem ser softwares específicos para execução de uma determinada atividade ou *frameworks*. Segundo (SILVA, 2000) “*Frameworks* são estruturas de classes que constituem implementações incompletas que, estendidas, permitem produzir diferentes artefatos de software”. Os *frameworks* em geral permitem o desenvolvimento de soluções computacionais baseadas em determinadas funcionalidades, seguindo uma estrutura definida pelo *framework*. De acordo com (SILVA, 2000) os *frameworks* definem uma arquitetura para

um conjunto de subsistemas, dando os construtores necessários para a sua criação.

A principal característica de um *framework* é a sua capacidade de reutilização, afinal a sua utilização permite que diversos conjuntos de produtos possam ser gerados partindo de uma única estrutura que possua os conceitos mais gerais. Segundo (SILVA, 2000) *frameworks* podem ser classificados em dois tipos principais: *Frameworks* de Aplicações Orientado a Objetos e *Frameworks* de Componente. Os *frameworks* orientados a objetos geram famílias de aplicações orientadas a objetos e seus pontos de extensão são definidos como classes abstratas ou interfaces, onde se estendem por cada instância da família de aplicações. Para *frameworks* de componentes, o suporte é previsto para componentes que sigam um determinado modelo, possibilitando que as instâncias destes componentes sejam acopladas ao *framework*. Também são estabelecidas as condições necessárias para que um componente seja executado, regulando a sua interação entre as instâncias de outros componentes.

Os *frameworks* utilizados para robótica, são extremamente importantes, pois o uso de suas ferramentas possibilita o desenvolvimento e criação das soluções computacionais e códigos necessários para cada funcionalidade de um robô, de forma que o funcionamento delas em conjunto seja otimizado pela natureza do *framework* de realizar a compatibilização entre as estruturas.

### 2.3.2 Simulação

Em sistemas complexos, onde diversas variáveis definem o seu funcionamento, e por consequência as suas respostas a determinados estímulos, torna-se extremamente difícil e irresponsável executar a sua fabricação antes de realizar uma validação prévia de seu funcionamento.

Este tipo de procedimento de análise prévia do comportamento de um sistema é chamado de simulação. De acordo com (ARAGÃO, 2011) "Simulação refere-se a uma ampla coleção de métodos e aplicações para imitar o comportamento do sistema real, por meio de um computador com um *software* apropriado". Diversos tipos de sistemas se utilizam da ferramenta de simulação para validar previamente o funcionamento de projetos.

O processo de utilização de uma simulação consiste em basicamente recriar o sistema em questão em um ambiente computacional e então são fornecidas as entradas para o sistema, as rotinas de tratamento destas entradas e por fim as saídas da simulação.

Em sistemas robóticos, uma ferramenta extremamente útil e bastante utilizada, é a

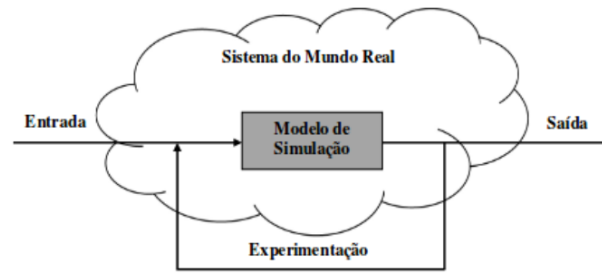


Figura 2.3: Diagrama de funcionamento de um processo de simulação

Fonte: (ARAGÃO, 2011)

simulação. Segundo (LAUE; SPIESS; ROFER, 2005)

“Quando se trabalha com robótica, o uso de uma simulação é de importância significativa. Por um lado, ela permite a validação de diferentes alternativas durante o design do sistema robótico, levando assim, a melhores decisões e preservação de custos. Por outro lado, auxilia o processo de desenvolvimento de *software*, disponibilizando uma reposição para robôs que não estejam em mãos”.

Através do uso de *softwares* de simulação é possível criar uma representação computacional não só o modelo físico de um robô, mas também os parâmetros referentes à objetos do ambiente no qual o mesmo será posto em funcionamento. A avaliação prévia da execução das tarefas e do funcionamento do robô, permite a observação do comportamento do sistema em determinadas situações, facilitando assim, a tomada de decisões mais efetivas no processo de desenvolvimento do protótipo real.

### 2.3.3 Odometria

A odometria consiste no cálculo para estimar a mudança de posição do robô no tempo, onde isso pode se dar por meio de diversos dispositivos que possibilitem o cálculo de deslocamento. Onde segundo (BEN-ARI; MONDADA, 2018), “Odometria - a medição da distância - é um método fundamental usado por robôs para navegação”. A medição de tempo é fácil utilizando o *clock* interno do computador embutido. Medir velocidade é mais difícil: em alguns robôs educacionais utilizam codificadores são usados para contar as rotações da rodas, enquanto em outros a velocidade é estimada das propriedades dos motores.

No caso da análise de deslocamento do robô na linha por meio de roldanas, o movimento é caracterizado como linear, já que o deslocamento ocorre em somente uma direção,



analogamente a odometria utilizada é a linear, onde o deslocamento pode ser calculado simplesmente pela equação 2.10 onde  $s$  representa o espaço caminhando,  $v$  a velocidade e  $t$  o tempo.

$$s = v * t \quad (2.10)$$

Utilizando o medidor de tempo interno do computador embutido nos sistemas robóticos, pode se calcular a variação de espaço para um tempo muito pequeno, onde esses pequenos incrementos são somados ou subtraídos para encontrar o deslocamento do robô.

A velocidade de deslocamento das roldanas pode ser encontrada utilizando a equação 2.11 com as informações do raio da roldana  $r$  e a sua velocidade de giro  $w$  em radianos por segundo. A informação da velocidade de giro da roldana geralmente é extraída dos servomotores utilizados para tração.

$$v = 2\pi * r * w \quad (2.11)$$

O cálculo da odometria por meio da velocidade das rodas é denominado no âmbito da robótica como odometria de roda, *wheel odometry* em inglês, porém, outras técnicas são utilizadas, já que existem diversos tipos de deslocamento diferentes. Outro tipo aplicação muito encontrada é a odometria visual, que segundo (NISTÉR; NARODITSKY; BERGEN, 2004) "Odometria Visual (OV) é o processo de estimação do deslocamento de um agente (ex: veículo, humano e robô) utilizando a entrada de uma ou múltiplas câmeras conectadas a ele". Os domínios da aplicação incluem robótica, realidade aumentada, automotiva e 'computadores vestíveis'.

### 2.3.4 Gestão de Energia

O conceito de gestão de energia se dá pela forma como a energia elétrica é utilizada em um sistema composto de diversos dispositivos elétricos e eletrônicos. Para sistemas robóticos, este conceito representa um fator importante para garantir uma operação autônoma de qualidade. Os robôs quando nesse tipo de operação, geralmente não dispõem de uma fonte de energia constante, e portanto, são geralmente alimentados por baterias e tendo interação por meio de conexões sem fio.

O uso de diversos dispositivos eletrônicos de baixo consumo energético, como sensores e interfaces microcontroladas, podem não se mostrar um problema para um curto

período de operação, porém, para maximizar o tempo da atividade exercida pelo robô, é necessário encontrar uma forma eficiente de gerir a operação dos dispositivos conectados na rede de alimentação. Segundo (KATIRAEI; IRAVANI, 2006)

“Gestão de energia é um conceito importante em redes de sensores, porque uma estrutura de energia cabeada geralmente não está disponível e um conceito óbvio é utilizar a energia disponível da bateria de forma eficiente”.

Quanto mais atividades diferentes o robô desempenha maior será a demanda de energia entre os dispositivos interconectados, isso faz com que seja necessário que os desenvolvedores busquem uma forma de otimizar o custo de energia individual das atividades e do fluxo de operação como um todo. Os diversos dispositivos utilizados em sistemas robóticos fazem com que o mesmo se utilize de diferentes níveis de tensão e corrente, já que comumente, os dispositivos utilizados são comerciais, e devido às diferenças das suas características e parâmetros, definidos por empresas diferentes, responsáveis pela produção e fabricação das ferramentas, é necessário que a gestão de energia leve em consideração a compatibilidade entre diferentes dispositivos.

### 2.3.5 *Conceito de segurança e Integridade*

Em diversas áreas, é comum a verificação das condições antes da execução de atividades, a aviação é um grande exemplo de uso desse conceito. Neste seguimento, o *checklist* é utilizado toda vez antes de um avião decolar, assim é possível verificar se os sistemas vitais para o voo estão em ordem. O principal objetivo dessa ação é identificar os riscos que existem para o cumprimento da atividade.

Para que um dispositivo robótico execute as tarefas para as quais ele foi desenvolvido, deve-se verificar se os seus sistemas, como um todo, e os componentes individualmente, estão em condições de funcionamento, garantindo assim a integridade do sistema como um todo. Essa análise deve ser feita levando em conta a importância de cada sistema e de cada componente desses sistemas, a fim de aumentar a capacidade de operação em condições adversas do robô. Podem existir sistemas que, mesmo quando não estão operando adequadamente, não comprometem a execução da missão do robô.

### 2.3.6 *Comunicação em sistemas robóticos*

Dispositivos eletrônicos são capazes de realizar transmissão de dados, afinal, a interconexão entre eles é de extrema importância em sistemas em que existam diversos

dispositivos responsáveis por funções distintas. Dispositivos que se comunicam entre si, são capazes de criar uma rede em todo o sistema, permitindo um aumento na confiabilidade das funções do sistema, através da troca de informações de parâmetros que venham a ser importantes para o funcionamento do sistema como um todo.

Para que os dispositivos possam se comunicar entre si, os mesmos adotam o que se chama de protocolos de comunicação. Protocolos de comunicação são arquiteturas que estabelecem a troca de dados entre dispositivos eletrônicos. Os dispositivos comerciais possuem diferentes tipos de protocolos de comunicação e por isso, torna-se extremamente importante se atentar a qual protocolo utilizar durante a conceituação de um projeto que se tenha a necessidade da interconexão de dispositivos.

Uma das formas mais comuns de se realizar a transmissão de dados entre dispositivos embarcados é a comunicação serial. (OLIVEIRA; ANDRADE, 2010) define a comunicação serial como um envio de *bits* de forma serial, similar a uma fila. Possuindo dois canais principais: o canal *TX* para envio e o canal *RX* para recebimento. Dentro desse processo de comunicação alguns parâmetros devem ser levados em conta, como a taxa de transmissão de dados (*BaudRate*); bits de paridade, para assegurar que o número de bits no campo de dados é par ou ímpar; bits de parada para indicar o início ou fim de uma comunicação.

Outro meio de comunicação muito utilizado é o USB (*Universal Serial Bus*), criado com a intenção de tornar a comunicação serial mais simplificada e com uma taxa de transmissão muito mais elevada. Os cabos conectores USB possuem geralmente quatro fios condutores, sendo dois deles para alimentação e dois outros cabos de dados. Os cabos de dados são nomeados como D+ e D-, onde a comunicação entre os dispositivos se dá pela variação de tensão entre estes dois sinais. Dentro de ampla complexidade como um robô, onde diversos dispositivos necessitam estar trocando informações, a utilização de protocolos de comunicação serial se tornam extremamente importantes para a garantia da confiabilidade na execução de tarefas e operações.

---

## Metodologia

---

”Tudo o que temos de decidir é o que fazer com o tempo que nos é dado.”

(Gandalf)

### **3.1 *Metodologia de Ensino***

Visando facilitar a implementação e integração do ensino de robótica no Brasil, foi desenvolvido um kit de robótica pedagógica para ser aplicado em ambientes educacionais e extrapolar os limites da sala de aula, permitindo que os conceitos de robótica possam ser aprendidos pelos entusiastas em qualquer ambiente. A metodologia de ensino foi baseada nos requisitos fundamentais de robótica educacional, a fim de proporcionar aos alunos momentos de aprendizado, lazer e entretenimento. Para tal, foi realizado um estudo das principais e mais eficazes didáticas de ensino de robótica ao redor do mundo, a fim de reunir os métodos mais utilizados e comprovadamente efetivos para aplicar no projeto. Desta maneira, foram selecionadas as seguintes metodologias de aprendizado: o aluno deve ser motivado a desenvolver pensamento crítico, analisar soluções e superar desafios através da metodologia PBL; o kit de aprendizado pode ser utilizado e montado em equipe para propiciar o aprendizado coletivo e o desenvolvimento de virtudes como união e trabalho em equipe, características fundamentais para os profissionais do futuro, através da metodologia TBL; a metodologia DIY está presente permitindo que qualquer pessoa possa se interessar e aprender com as próprias ações sem precisar de um ambiente escolar ou de um professor; e a participação no movimento maker ao desmistificar o mundo da robótica e atrair novos entusiastas através de linguagem simples e atrativa. De todos os trabalhos mais relevantes na área de ensino de robótica, ao menos duas das características selecionadas para o projeto estavam presentes.

---

## Desenvolvimento e testes

---

”Minha mãe sempre dizia: ‘a vida é como uma caixa de chocolate. Você nunca sabe o que vai encontrar’.”

(Forrest Gump)

Durante o desenvolvimento do projeto, foram feitos diversos estudos relacionados com o âmbito da robótica. A diversidade de ferramentas existentes faz com que o pesquisador tenha diversas formas de alcançar um resultado final e por se tratarem de conhecimentos específicos, cada ferramenta exige complexidade e dedicação para que seu domínio seja efetivo e resultados satisfatórios sejam alcançados.

A constante pesquisa e trabalho com as mesmas ferramentas definidas no início do processo metodológico possibilitou a realização de diversos testes, buscando validar as decisões tomadas, assim como aumentar o domínio das ferramentas e descobrir a melhor forma de utilizar todo seu potencial.

Os dispositivos eletrônicos oferecem muita informação sobre o seu funcionamento, porém, é necessário conhecer o seu comportamento na prática, já que esses dispositivos serão expostos a situações específicas do projeto, além de que, por estarem funcionando em conjunto com diversos subsistemas, é importante conhecer o seu comportamento quando como organismo de um sistema maior.

Com o decorrer do fluxo metodológico diversos tipos de resultados foram alcançados, seja conhecimento específico de uma ferramenta, validação da sua funcionalidade para um sistema específico ou seu comportamento como um organismo. O conceito do sistema é algo fundamental e o mesmo foi um fruto dessa metodologia, onde as suas funcionalidades desempenham um importante papel para se conhecer a idéia.

### **4.1 Análise das Funcionalidades**

O desenvolvimento do conceito do sistema resultou nas funcionalidades, que por sua vez representam o fluxo das informações. A forma de estabelecer esse fluxo foi idealizando a operação do robô, buscando se determinar as atividades à serem desenvolvidas.

A inspeção de linha, exemplificada como o ato de caminhar na linha e ultrapassar um obstáculo, foi denominada missão. Assim, cada vez que o robô inicia esse processo, é iniciada uma missão.

De forma a garantir a execução da missão de forma efetiva, utilizou-se os requisitos fornecidos para o cliente e o *QFD* 1 aliado ao estudo das ferramentas para determinar os subsistemas presentes no robô, produzindo assim uma versão do *QFD* 2 aliada com a definição das funcionalidades para o sistema robótico, já que ambas aconteceram em paralelo e são complementares, o *QFD* 2 está mostrado na figura A.1, estando disponível no anexo A.



Figura 4.1: *QFD* 2

Com uma idealização do fluxo do sistema e suas funcionalidades, foi elaborada uma arquitetura geral do sistema de movimentação, mostrada na figura B.1 e disponível no anexo B. Antes do início da missão, é necessário que o sistema esteja apto a tal, assim foi definida uma funcionalidade para verificação da integridade do sistema, que requisita

os status dos dispositivos antes de realizar a missão por meio de uma checagem, e com o sucesso na checagem, fornece o comando para o início.

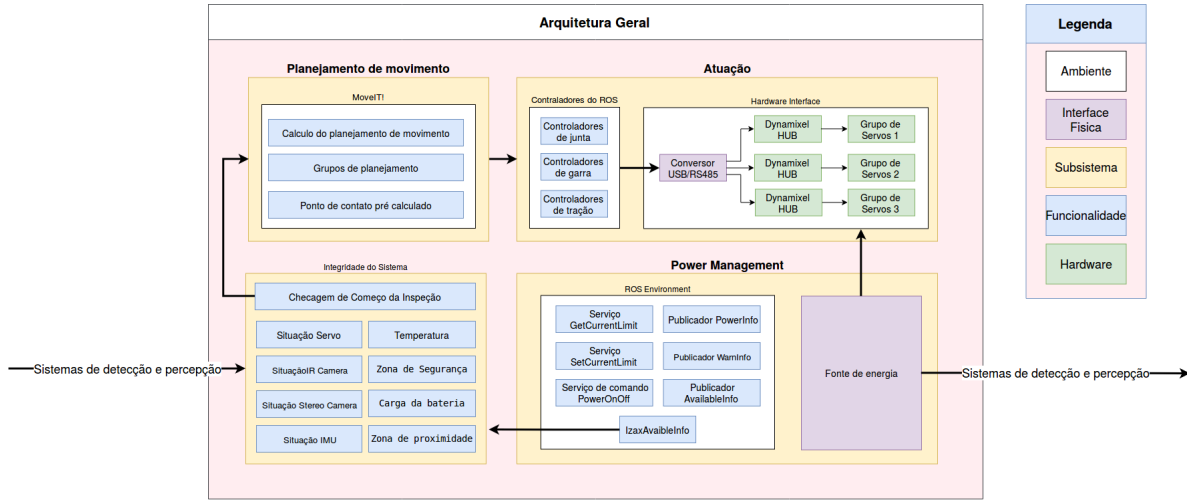


Figura 4.2: Arquitetura geral do sistema de movimentação

Determinou-se que a funcionalidade responsável pelo Planejamento de Movimento, realizasse o cálculo do plano de movimento junto com a administração dos grupos de controle e o cálculo de pontos de contato no robô. Onde essas informações sobre o plano de movimento do robô seriam transferidas para a funcionalidade de atuação do robô, que é responsável por receber esses comandos nas estruturas padrão do *ROS* e realizar o movimento físico do robô.

A movimentação exige muita energia do robô e aliado à necessidade do controle da potência disponível, foi idealizada a funcionalidade de Gerenciamento de energia, responsável por disponibilizar as informações de energia no ambiente *ROS* e fornecer a energia para o sistema de alimentação.

#### 4.1.1 Atuação

Com a arquitetura geral do sistema de movimentação e o fluxo de comunicação, foi possível estabelecer as propriedades específicas da funcionalidade de atuação, onde buscou-se definir suas dependências, saídas e seu funcionamento.

Foi feito um fluxograma para representar a funcionalidade, onde estão ilustrados todos seus parâmetros, como mostra a figura 4.3.

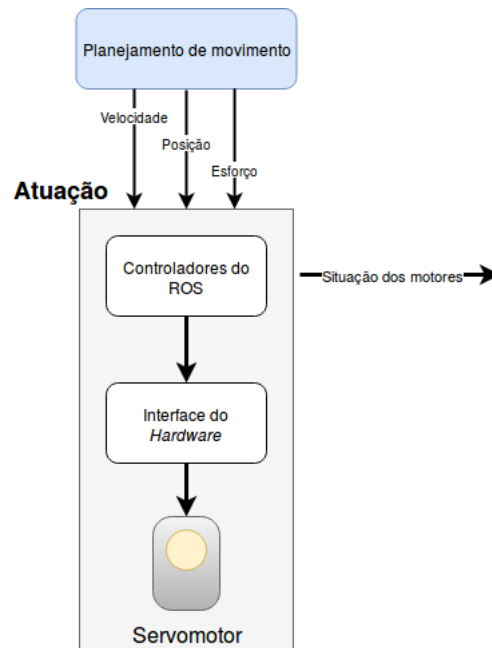


Figura 4.3: Fluxograma da funcionalidade de Atuação

Os comandos relativos a posição, esforço e velocidade para as juntas vêm da funcionalidade de planejamento de movimento, onde a atuação recebe esses comandos, transferindo os mesmos para os controladores do ambiente *ROS* que se comunicam com a interface de *hardware* que envia o comando para os motores realizarem o movimento.

#### 4.1.2 Planejamento de Movimento

A forma que o robô vai realizar seus movimentos é determinado pela funcionalidade de Planejamento de Movimento. Que por sua vez tem a ferramenta *MoveIt!* como importante componente para que a movimentação ocorra de forma efetiva, sendo assim, as unidades de *software* da ferramenta que irão se comunicar com a funcionalidade explicitadas no fluxograma 4.4 estão incluídas no ambiente do *MoveIt!*, recebendo o comando da posição desejada para o *end-effector* e enviando os comandos necessários para as juntas.



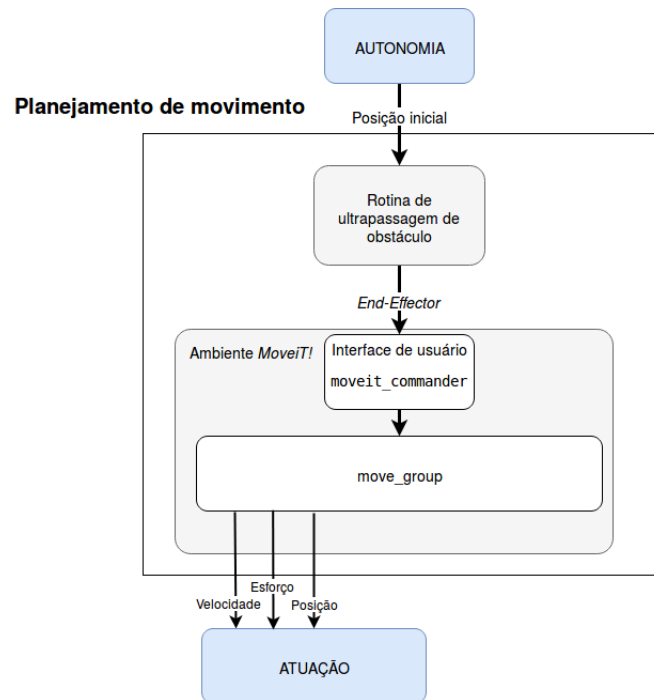


Figura 4.4: Fluxograma da funcionalidade de Planejamento de Movimento

Apresenta uma dependência do sistema de autonomia do robô, que envia uma posição de referência o robô, o que culmina na necessidade da ultrapassagem de um obstáculo, já que, em operação, a ultrapassagem de obstáculos acontece diversas vezes. A rotina de ultrapassagem de obstáculos então envia para o *software* o *end-effector* necessário para a ultrapassagem, e consequentemente são enviados os comandos contendo a posição, esforço e velocidades das juntas para a funcionalidade de atuação.

### 4.1.3 Gerenciamento de Energia

A necessidade de distribuir a energia elétrica proveniente de uma bateria entre os sistemas eletrônicos do robô, de maneira inteligente se mostrou uma parte fundamental do projeto. Para que isso fosse implementado, houve a necessidade de desenvolver uma funcionalidade responsável por monitorar os níveis de corrente e tensão fornecidos para cada um dos dispositivos eletrônicos do robô, permitindo a criação de um sistema de proteção contra surtos de corrente, com ajuste de limites para valores do fornecimento de corrente.

Após a análise e constatação da necessidade da implementação desta funcionalidade, foram feitas as definições de quais seriam suas entradas, saídas e suas dependências.

A funcionalidade de gerenciamento de energia depende essencialmente da placa mul-

tiplxadora, a qual é responsável por alimentar o *hardware* de *Power Management* com a energia proveniente das baterias, e de que todos os seus drivers e funções estejam instaladas no ambiente *ROS*, para que seja possível utilizar as suas ferramentas.

O sistema de *power management* cria no ambiente *ROS*, estruturas de *software* responsáveis por permitir o monitoramento das portas de alimentação (informando valores de tensão e corrente), bem como a configuração dos limites do fornecimento de corrente e a desativação ou acionamento dos relés digitais de cada uma das portas.

O gerenciamento de energia monitora os valores de corrente fornecidos nas portas, e verifica ocorrência de possíveis surtos, verificando o valor do pico e o tempo de duração. Caso seja detectado um surto de corrente, o fornecimento da porta é desativado, protegendo assim o sistema como um todo.

Uma vez que o estudo do *hardware* e das suas funções no ambientes *ROS* estavam completos, foram iniciados os primeiros testes com partes isoladas do robô para verificar o comportamento do *hardware* e se o seu funcionamento estava de acordo com o esperado, para atender os requisitos da funcionalidade de maneira satisfatória, para assim ser integrado ao sistema.

#### 4.1.4 Checagem da Integridade do Sistema

Todas os sistemas do robô devem operar de maneira correta, para garantir o sucesso na execução da missão, e a partir desta observação, foi concebida a funcionalidade de checagem de integridade do sistema. Sua principal função é garantir que todas os sistemas do robô estejam sem apresentar falhas antes do início da missão. Uma vez que a checagem é realizada, o robô pode iniciar a sua missão.

Esta funcionalidade se mostra importante pelo fato de que a checagem prévia, reduz significativamente os riscos e prejuízos atrelados a uma má execução da missão, como componentes danificados e perda na eficiência durante toda a missão. Todos os sistemas que irão participar da missão, devem estar atrelados ao sistema por meio do ambiente *ROS*, onde cada um irá informar o seu estado para a funcionalidade. O fluxograma 4.5 foi desenvolvido para ilustrar o funcionamento da rotina de checagem integridade do sistema.

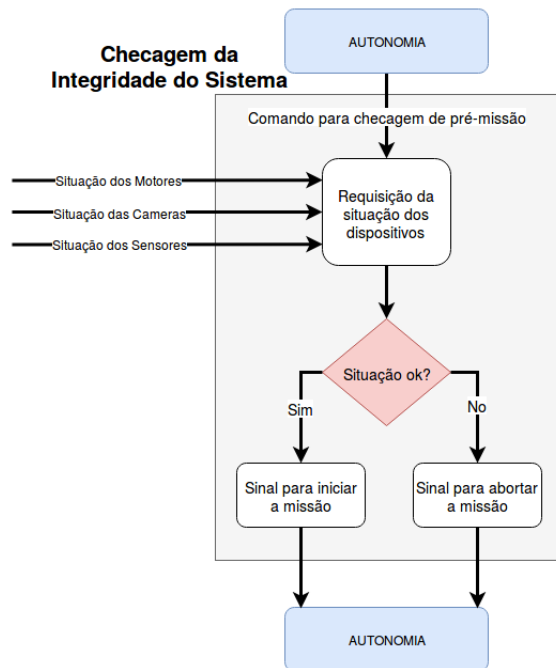


Figura 4.5: Fluxograma da funcionalidade de Checagem da Integridade do Sistema

Uma vez que esta funcionalidade foi concebida, toda as outras integrantes do sistema, deveriam se integrar ao sistema de integridade para garantir que a missão pudesse ser iniciada sem erros graves.

## 4.2 Estudo da Movimentação

Para o desenvolvimento das ferramentas para ultrapassagem de obstáculos, foi necessária a análise dos movimentos necessários para que fosse realizada a ultrapassagem de obstáculos. Os tipos de movimento a serem realizados influenciam nas ferramentas escolhidas para o controle e operação do robô, já que se busca a otimização do movimento e também redução do tempo gasto no desenvolvimento, de forma a garantir um resultado satisfatório.

Foi feita uma análise utilizando como referência o maior obstáculo, que foi o amortecedor, mostrado na figura 4.6 e levando em consideração a sua modelagem como um paralelepípedo de maior dimensão 535mm. Constatou-se que seria necessário que para a ultrapassagem desse obstáculo, o robô necessitaria abrir um dos braços e se deslocar somente com a unidade de tração central e outro braço. Para isso seriam necessários movimentos para abrir e fechar as garras do robô, assim como um comando específico para afastar a unidade de tração da linha a distância necessária para a abertura da garra. Assim como o movimento que abre o braço suficiente para que esse passe abaixo do obstáculo.

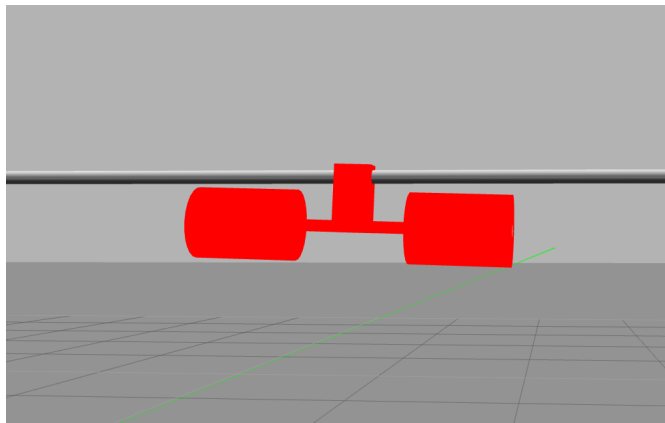
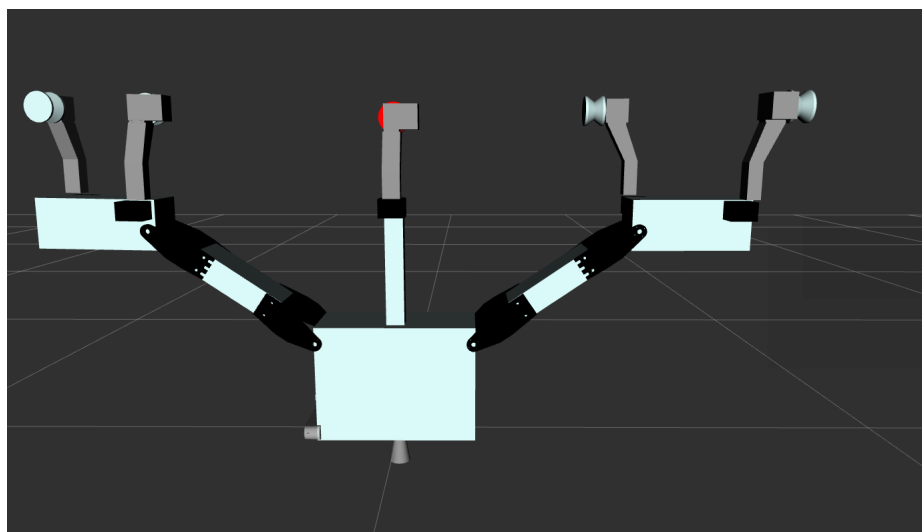


Figura 4.6: Visualização do obstáculo no simulador

A ferramenta de visualização presente no *ROS*, possibilitou testar os limites de giros das juntas e visualizar como seriam as poses do robô sem a necessidade da simulação. O conhecimento relacionado à como a movimentação ia ocorrer possibilitou nortear o desenvolvimento.

Figura 4.7: Robo *ELIR* no visualizador do *ROS* com garras abertas

### 4.3 Soluções Mecatrônicas para o sistema robótico

Uma vez que os principais aspectos das funcionalidades estavam definidos, foi necessário realizar a implementação das soluções mecatrônicas no robô. Foram realizados estudos de dispositivos eletrônicos e das suas ferramentas de configuração, bem como programas e *softwares* que seriam necessários para a implementação das funcionalidades.

### 4.3.1 Escolha a biblioteca de controladores no ROS

Para implementar as rotinas de controle e atuação dos motores Dynamixel, era necessário que houvesse algum meio de configurá-lo para operar de maneira desejada, podendo realizar a criação de juntas, e unidades de tração. Especificamente nos motores Dynamixel, isto é possível através da utilização de *drivers*.

Os *drivers* são estruturas de *software* que permitem a compatibilização do dispositivo físico com uma interface computacional, habilitando as suas funções e configurações dentro de um ambiente de *software*, permitindo que o dispositivo possa ser configurado e ter suas funções utilizada através de comandos provenientes de uma camada de *software* superior.

A movimentação das juntas e eixos do robô se dá pelo uso de servomotores, e para que os mesmos sejam controlados pelo *framework*, que no caso é o ROS - é necessário fazer uso de um *driver*.

Diante a variedade de bibliotecas para controlar os motores da dynamixel no ROS disponíveis, foi necessário escolher qual será utilizada. Para escolha a biblioteca foram levados alguns parâmetros que influenciam para o fluxo de informações e funcionalidades do robô, assim como complexidade de código, disponibilidade de tutoriais, suporte pela comunidade, as ferramentas disponíveis, compatibilidade do *firmware*, etc.

Foram selecionadas 2 bibliotecas que são disponibilizadas pelo próprio *framework* ROS, sendo elas: a *dynamixel\_drivers* e a *dynamixel\_workbench*. A escolha pela *dynamixel\_drivers* se deu pelo fato ser mais velha e por consequência mais materiais disponíveis para consulta, apesar a *workbench* possuir suporte para novas versões do Dynamixel, essa possibilidade não teve muitos benefícios, já que o projeto foi utilizado para versões antigas de motores.

### 4.3.2 Solução para cinemática

O cálculo da cinemática pode ser realizado de diferentes formas, já que o mesmo parte da modelagem do robô por meio de um conjunto de equações. Existem diferentes solucionadores para problemas de cinemática, que podem utilizar diferentes parâmetros de entrada.

No âmbito da robótica podem ser utilizados tanto os modelos matemáticos já elaborados pelos desenvolvedores, como também o modelo 3D do robô. Esse modelo 3D

é definido geralmente por meio de arquivos do tipo *URDF*, que utilizam uma escrita simples, definindo o robô a partir de seus *links* e juntas. Esse arquivo é o mesmo utilizado para colocar o modelo do robô na simulação, e também é a forma padrão utilizada pelo *software MoveIt!*. Com o estudo do estado da arte fornecido, não era necessário encontrar o conjunto de equações que descrevem o robô, e com a simulação fornecida, também já era possível utilizar o modelo *URDF*. Foi feita uma análise entre as possíveis soluções cinemáticas, buscando encontrar a que garantisse um maior sucesso e facilitasse o desenvolvimento. Levando em consideração a disponibilidade de códigos e tutoriais para serem tomados como base, assim como o uso em projetos semelhantes, a complexidade da aplicação e integração com as estruturas do *ROS*.

Assim levantou-se 3 possíveis soluções para o cálculo da cinemática inversa, sendo elas: o uso do modelo matemático já existente proveniente do estudo do estado da arte, sendo realizada sua solução manualmente por meio de códigos de programação, o uso da ferramenta *MoveIt!* utilizando o modelo *URDF* proveniente da simulação, e o uso da ferramenta *MoveIt!* compatibilizada com modelo matemático.

A uso do modelo matemático completo para o robô, realizando a solução por meio de um código, se mostrou inviável, já que também seria necessário a integração com as estruturas de controle do *ROS*, e mesmo a implementação desse modelo no *MoveIt!* não se mostrou a melhor opção, devido a alta complexidade e a falta de projetos semelhantes para consulta, tal qual a inexistência de tutoriais voltadas para essa aplicação em específico. Assim sendo escolhido o uso da ferramenta *MoveIt!* com o modelo *URDF* proveniente da simulação, já que esse mesmo modelo já é estudado pela equipe, para seu uso na simulação e a aplicação padrão do *MoveIt!* utiliza esse modelo.

Essa solução utiliza os dados sobre o modelo do robô contidos no modelo *URDF* para realizar o cálculo da cinemática de forma analítica, gerando diversas trajetórias e encontrando a melhor possível, baseada nos parâmetros configurados pelo usuário.

### 4.3.3 Gerenciamento de Energia

A implementação da funcionalidade de gerenciamento de energia foi possível através da utilização de um *hardware* de *Power Management*, uma placa eletrônica, fornecida pelo cliente do projeto, iniciando assim a primeira etapa do desenvolvimento da funcionalidade de gerenciamento de energia, a qual se deu pelo estudo do *hardware*, através da leitura de *datasheets* e esquemas elétricos.

A placa contém sete portas de alimentação gerenciadas por relés digitais sendo cinco delas de 12 Volts e duas de 5 Volts. Dentre as portas de 12 Volts, 4 possuem

regulação de fornecimento de corrente, onde o controle do fornecimento é realizado por um microcontrolador Atmega32U4. Todas as portas possuem sensores de tensão e corrente individuais, facilitando e otimizando o processo de leitura dos . O *firmware* embarcado na placa de *Power Management* possui a principal de função de implementar os relés digitais, onde se realiza uma leitura dos valores de corrente que estão sendo demandados pelas portas.

Para que a integração do *hardware* de *Power Management* fosse realizada ao projeto foi necessário validar o seu funcionamento , e se os valores de tensão fornecidos, estariam de acordo com o configurado. As medições lidas no multímetro e no *software*, foram registradas e comparadas, verificando se os valores de erro eram muito altos. Como mostra a Tabela 4.1 a seguir:

Tabela 4.1: Medições de tensão para o *hardware* de *Power Management*

Porta Lida	Tensão - Multímetro	Tensão - <i>Software</i>
Porta 1	12.03 Volts	12.043 Volts
Porta 2	12.01 Volts	12.037 Volts
Porta 3	12.01 Volts	12.038 Volts
Porta 4	12.01 Volts	12.037 Volts

Foi possível perceber uma pequena variação na leitura em *software* para a leitura realizada pelo instrumento de medição, apesar disso, pelo fato do erro ser de uma ordem baixa para os níveis de operação do robô, considerou-se que esta variação não representaria risco para a operação, validando assim o funcionamento do *hardware* da *Power Management*.

## 4.4 Simulação

A estrutura do sistema *ROS* e suas ferramentas já compatibilizada faz com que a simulação do sistema impacte de forma efetiva e positiva durante o processo de desenvolvimento. O *software* Gazebo é uma das ferramentas para simulação de ambientes robóticos mais utilizadas atualmente, por apresentar integração nativa com o sistema *ROS* e foi utilizada para o projeto.

Os arquivos para simulação do robô foram fornecidos pelo cliente, e apresentam características semelhantes às esperadas no robô real, como o tipo dos controladores de juntas, que são o padrão do *ROS*, sendo os mesmos utilizados para o robô real, e consistindo assim um parâmetro fundamental para a simulação do sistema de movimentação.

Por apresentar os mesmos tipos de controladores do robô real, foi possível utilizar a simulação para validar a compatibilização do controle da ferramenta *MoveIt!* com os controladores presentes no robô. Essa alternativa possibilitou a compatibilização entre as funcionalidades sem a necessidade do protótipo do robô pronto funcional, economizando tempo do desenvolvimento, já que reduz dependência entre as fases do desenvolvimento.

#### 4.4.1 Simulação para a rotina de ultrapassagem

A automatização dos movimentos do sistema é necessária para que ocorra a ultrapassagem, sendo assim esse conjunto de movimentos denominado de rotina. As estruturas do *ROS* possibilitam a criação de estruturas que quando acionadas realizam comandos específicos.

Por apresentar os mesmo controladores, e com o auxílio do estudo dos movimentos necessários para a ultrapassagem, foi possível desenvolver os códigos que enviam os comandos específicos para os controladores.

Com uso da simulação foi possível desenvolver e testar os serviços do *ROS*, na figura 4.8 é possível observar o serviço de suspender o conjunto de garras em funcionamento:

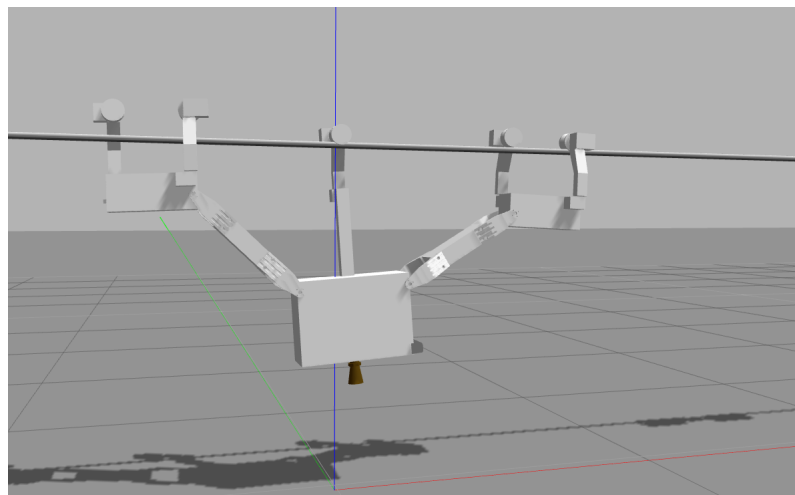


Figura 4.8: Robo *ELIR* no *Gazebo* com garras abertas

## 4.5 Testes de Movimentação Física

Os testes de movimentação física buscam compreender e validar os movimentos realizados pelo robô, indo desde da análise individual das partes do robô como braços e unidade de tração, até sua movimentação em conjunto.



### 4.5.1 Testes unitários

Os primeiros testes foram feitos com a estrutura parcialmente montada, já que o objetivo do teste é validar o funcionamento dos controladores de junta do *ROS*, que é a base para o desenvolvimento das funcionalidades de Atuação e Planejamento da Movimentação. Nestes testes, foram estabelecidos os limites de movimentação das juntas, com o intuito de preservar a integridade física dos componentes. As juntas dos braços do robô *ELIR* são compostas por dois servomotores Dynamixel MX-106R fabricados pela Robotis.

No decorrer desses primeiros testes, ocorreram falhas nos motores por excesso de carga em um deles, o que era configurado como mestre. Verificou-se que isso poderia ser contornado com o uso do cabo de sincronização ligando os dois motores de cada junta, já que os motores se comunicariam diretamente entre si para balancear a divisão da carga sobre a junta. Também foi o momento de analisar como se comportavam os servomotores utilizados nas juntas, sob influência do cabo de sincronização.

Tabela 4.2: Sentido de giro dos motores (Cabo de sincronização direto)

Valor pulicado na junta:	Positivo	Negativo
Mestre	Horário	Anti-horário
Escravo	Anti-horário	Horário

Tabela 4.3: Sentido de giro dos motores (Cabo de sincronização cruzado)

Valor pulicado na junta:	Positivo	Negativo
Mestre	Horário	Anti-horário
Escravo	Horário	Anti-horário

Levando em conta que, para realizar o movimento corretamente, os motores tem que se movimentar em sentidos opostos, já que estão fisicamente invertidos, caso seja utilizado o cabo de sincronização cruzado, os motores escravos devem ser configurados com o modo de giro reverso.

### 4.5.2 Testes na linha de transmissão

O teste no ambiente onde o robô irá operar é de suma importância para o seu desenvolvimento. Tendo como finalidade verificar o comportamento do robô e seus sistemas nessa situação, foram realizados testes de movimentação na linha de transmissão buscando executar etapas que fazem parte da rotina de ultrapassagem. Para verificar o

deslocamento horizontal por meio de roldanas, realizou-se um testes posicionando robô na linha e controlando somente as unidades de tração das roldanas, verificando assim que elas poderiam se soltar da linha. Dessa maneira, concluiu-se que as garras onde estão as roldanas deveriam ter o seu torque habilitado para travá-la na posição, para que o robô não se desprenda da linha.

Durante os testes de movimentação na linha, foram testadas outras etapas da rotina de ultrapassagem. Quando o braço era levantado para retirar as roldanas da linha, todo o robô se inclinava para a frente. Levantou-se a hipótese de que, o fato das juntas dos braços estarem "relaxadas" permitia essa inclinação. O teste foi repetido com o torque destas juntas habilitado, dessa forma o problema foi contornado.

## 4.6 Integração com os subsistemas

Após a validação do funcionamento dos subsistemas, verificando se estão operando corretamente através dos testes unitários, foi necessário conferir o funcionamento do sistema como um todo, analisando a integração das funcionalidades, com o objetivo de observar se houveram erros no processo de integração. Os testes buscavam seguir com integração simples entre funcionalidades, até os testes finais, envolvendo todas as funcionalidades desenvolvidas durante o projeto.

### 4.6.1 Teste dos servomotores em rede

Como o robô *ELIR* possui ao total 18 servomotores Dynamixel, então torna-se importante verificar o seu comportamento quando todos estão pertencendo a mesma malha de controle. Para isso foi utilizado *hubs* para a separação em 3 grupos, contendo 6 motores por grupo. Para efetuar o teste foi utilizado a biblioteca dos controladores do *ROS* que indica quantos motores estão conectados a unidade de processamento.

Cada grupo de motor foi testado separadamente e todos os 3 foram encontrados, concluindo que as ligações, alimentação e comunicação foram feitas corretamente. Mas ao colocar os 3 grupos de motores, percebeu-se que nem todos os motores eram encontrados.

Buscou-se reduzir as fontes de erro, realizando uma verificação na alimentação e nas ligações responsáveis pela comunicação entre os motores, o que não foi eficiente, assim como a restauração do *firmware* de cada um. Como não haviam mais fontes de erro, buscou-se encontrar motores que poderiam estar induzindo esse problema no sistema. Assim, foi pensado em adicionar motor por motor para observar o comportamento e

a partir disso analisou-se que somente 2 motores específicos causavam falhas na rede, constando que os mesmo estavam com problemas em comunicação em rede e que vieram com defeitos de fábrica. Logo após a troca dos motores defeituosos a comunicação ocorreu de forma coerente e constatou-se que os 18 motores conseguem se comunicar em redes grandes.

#### 4.6.2 Teste de movimentação alimentada por banco de baterias

Para que o robô *ELIR* desempenhasse suas funções de forma autônoma era necessário o uso de baterias que suportasse toda demanda energia do mesmo. Afim de saber quantas baterias iriam ser usadas dentro da estrutura do robô, foi feito uma estimativa a partir

Durante todo desenvolvimento do projeto foi utilizado fontes de bancada onde a tensão era de 14V onde os motores desempenham maior torque Antes de utilizar as baterias para que o robô pudesse realizar os movimentos na linha, tornou-se importante realizar testes para garantir que a mesma, juntamente com a placa de gerenciamento de energia, fornecem potência suficiente com tensão a 12V para que os motores realizem sua movimentação. Com isso, era interessante verificar por quanto tempo os motores aguentariam na posição que demanda maior torque no qual possui maior carga devido ao momento aplicado ao braço, como mostrada na figura 4.9 a seguir:

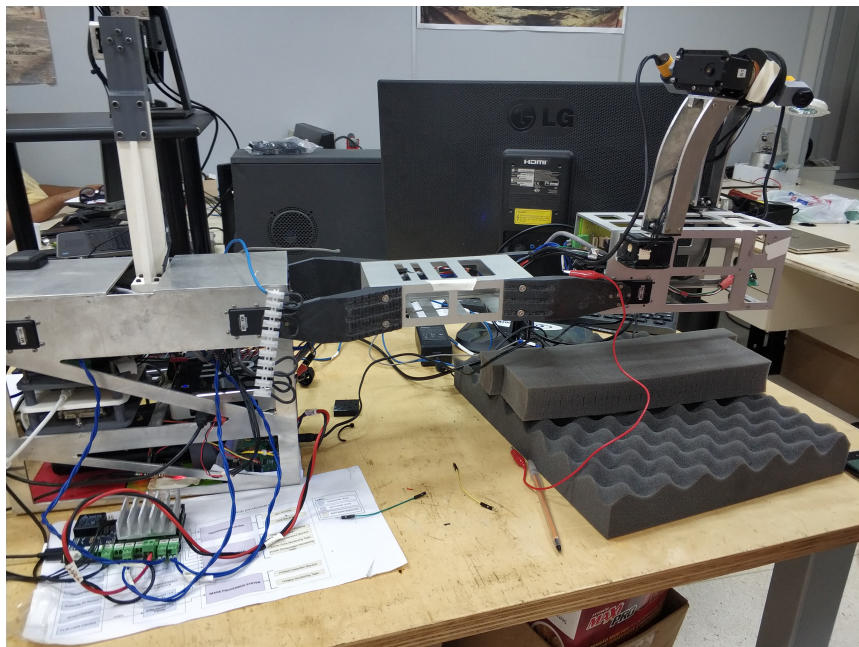


Figura 4.9: Foto do robô na posição que demanda maior torque

Verificou-se que o robô respondeu bem com as baterias ficando nesta posição durante 10 minutos por 3 vezes, validando o seu uso e comprovando que os motores a 12V

fornechos pela placa realizam torque suficiente para a carga da estrutura.

## 4.7 Análise Preliminar

Algumas situações só são expostas durante o desenvolvimento do projeto, com a aplicação das ferramentas e a vivência de testes. O desenvolvimento do projeto passou por diversas etapas, onde fora necessário realizar o retrabalho de novos estudos sobre as problema de compatibilização do modelo do robô dentro da plataforma *MoveIt!*, uma vez que o *software* não funciona bem com robôs que possuem apenas dois graus de liberdade, o que é o caso do robô *ELIR*. A observação desse erro é fundamental para o processo de aprendizado no que tange ao desenvolvimento de robótica, tornando o *MoveIt!* uma solução não indicada para o problema da solução da cinemática inversa, porém ainda se mostra muito útil para o planejamento do movimento e integração com outras tecnologias, assim compensando a solução da cinemática manualmente, para projetos de menor complexidade.

Em termos de hardware, os erros que surgiram também foram importantes para ilustrar melhor como os mesmos deveriam ser configurados de maneira correta e também as suas limitações de trabalho, a exemplo dos motores *Dynamixel*, estes mostraram um desempenho mais efetivo ao trabalhar com tensões mais elevadas, 14V ao invés dos tradicionais 12V, diminuindo a corrente demandada durante a operação, otimizando o consumo.

Ainda se tratando do uso dos motores, a necessidade do uso dos cabos de sincronização para evitar erros de sobrecarga foi um fator crucial para o desenvolvimento do projeto. Neste ponto observou-se que os motores, ao trabalharem como *dual-joint* (junta com dois motores), necessitam do uso de cabos de sincronização para transmitir a informação de carga necessária para realização do movimento, balanceando o esforço realizado pelos motores trabalhando em conjunto.

---

## Conclusão

---

”Se vi mais longe foi por estar de pé sobre ombros de gigantes.”

(Sir Isaac Newton)

Neste trabalho foi desenvolvido o sistema de movimentação para um protótipo de robô de inspeção de linha. O fluxo metodológico foi uma grande conquista desse projeto, onde o se buscou seguir as diretrizes de desenvolvimento de projetos robóticos de alto porte, utilizando ferramentas de referência para estabelecer um conceito concreto, e também produzindo diversos tipos de documentação que possibilitaram a produção de um conteúdo palpável em relação a esse trabalho.

O desenvolvimento de aplicações que foi realizado para o projeto, consiste em um conteúdo de suma importância para desenvolvimento de projetos similares, buscou-se utilizar as boas práticas de organização e implementar os padrões utilizados para outros projetos de desenvolvimento.

Inicialmente o projeto consistia em uma fuga da zona de conforto, apresentando diversos conteúdos novos e solicitando uma nova visão sobre o trabalho com engenharia, e com o seu caminhar, saiu da concepção da idéia e desafio do aprendizado para o desenvolvimento de um sistema robótico real.

O conceito gerado para o sistema, utiliza parâmetros de operação semelhantes à sistemas de alta complexidade, apresentando um fluxo de informações de alto nível, possibilitando uma noção sobre o funcionamento do sistema e integração com os outros subsistemas já desenvolvidos.

A organização do sistema, junto com suas ferramentas e conhecimentos produzidos, representa uma grande conquista do projeto. O conhecimento deixado relacionado ao *framework ROS*, as conclusões tiradas da ferramenta *MoveIt!*, assim como o comportamento observado pelos dispositivos físicos faz com que haja uma referência para projetos semelhantes, possibilitando a criação de conceitos cada vez mais consistentes e execução de idéias de forma efetiva.

A estrutura do protótipo montada, com suas ligações para comunicação e alimentação feitas devidamente, assim como esquemáticos desenvolvidos especialmente para o projeto,

possibilita que o mesmo seja tomado como base de estudo, ao se realizar o design e desenvolvimento de outros protótipos.

O uso da estrutura do *ROS* possibilita que seja feita a integração com outros sistemas sem muitos problemas, já que foram adotados os padrões do *framework*, assim possibilitando que o que foi desenvolvido para esse robô, seja utilizado em futuras aplicações, sejam elas tomando como base esse protótipo ou outros semelhantes.

A documentação técnica produzida seguiu de acordo com as orientações de projeto visando o reaproveitamento e continuação do trabalho, atendendo as demandas e solicitações para o desenvolvimento do projeto.

O projeto alcançou as expectativas, problemas inesperados encontrados durante o seu desenvolvimento foram contornados e os grandes desafios do projeto foram concluídos, onde a experiência como um todo foi muito enriquecedora e se deu de forma prazerosa, onde todos os participantes conseguiram aprimorar suas habilidades, crescer como pessoa e como profissional. Pelas palavras do sábio Platão: "A coisa mais indispensável a um homem é reconhecer o uso que deve fazer do seu próprio conhecimento."



QFD



Figura A.1: QFD 2



# Arquitetura

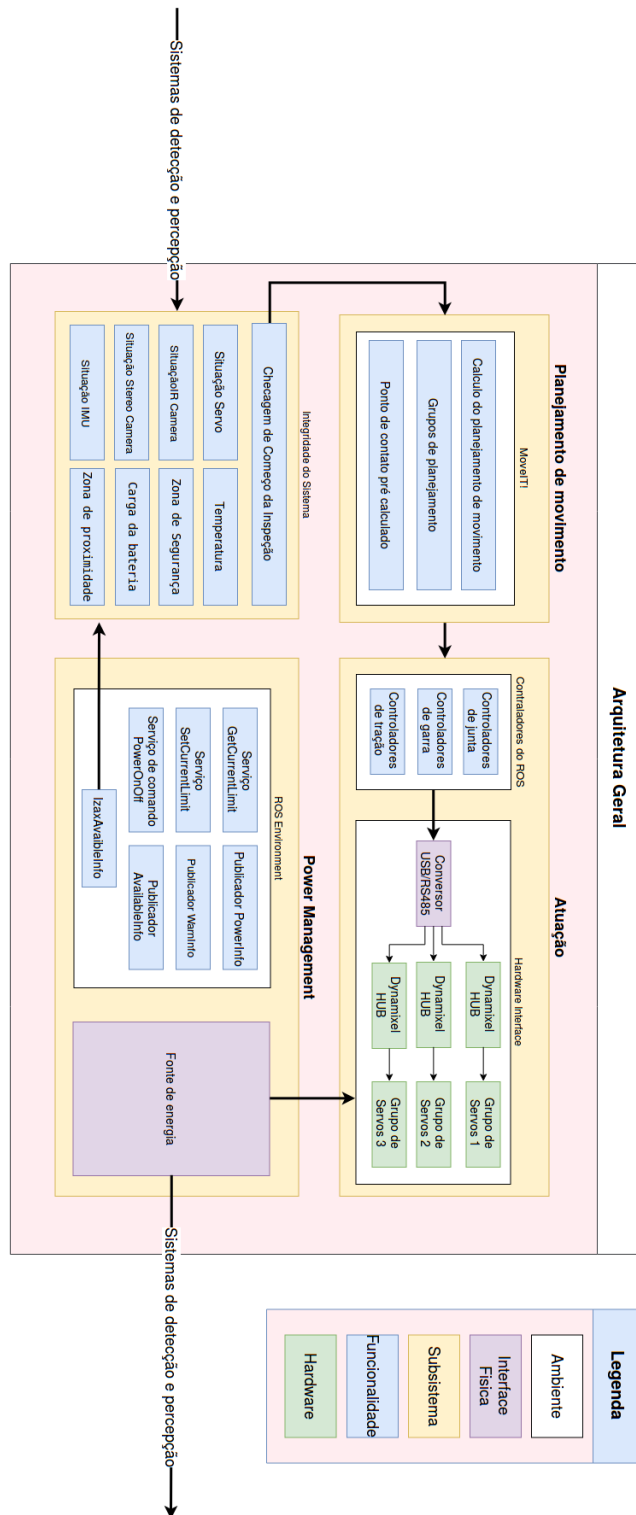


Figura B.1: Arquitetura geral do sistema de movimentação

---

## Logbook

---



---

## CONFIGURAÇÃO DOS LIMITES DE GIRO DOS MOTORES

---

### Objetivos

*O teste teve como objetivo estabelecer os limites de giro dos motores em seus controladores, com base nos limites físicos da estrutura do robô.*

### Descrição do teste

*É criado um “Controller manager” que conecta os motores e publica em um tópico as informações destes. As juntas do robô são posicionadas manualmente em suas posições máximas e mínimas, então o tópico “motor\_states” é monitorado para verificar as posições dos motores.*

### DATA

8 AGOSTO 2018

### LOCALIDADE

SENAI CIMATEC  
SALVADOR - BAHIA

### Mandruvah team

Cleber  
Carlos  
Ícaro  
Davi

---

17:00

Foram coletados os limites de giro dos motores com id 11, 12, 13, 21, 22 e 23.

17:05

Ajustamos as posições iniciais dos controladores das juntas com base na posição “home” da simulação no *MovelIt!*. Nesse momento, verificamos que o valor que é publicado no controlador para mover a junta é a posição em radianos em relação à posição inicial que foi determinada no controlador.



---

## TESTE DE MOVIMENTAÇÃO DOS SERVO-MOTORES

---

### Objetivos

*Verificar o comportamento do robô executando alguns movimentos em um dos braços.*

### DATA

10 AGOSTO 2018

### Descrição do teste

*Os motores são alimentados e seus controladores executados. A partir daí, valores de posição são publicados e o comportamento do robô verificado.*

### LOCALIDADE

SENAI CIMATEC  
SALVADOR - BAHIA

### Mandruvah team

Cleber  
Carlos  
Ícaro  
Davi

---

15:20

O braço do robô foi levantado até a posição “home” com as duas juntas sendo movimentadas ao mesmo tempo. Antes de atingir a posição determinada, o motor com id 21 apresentava erro de overload.

16:10

Quando o robô começa o movimento já próximo da posição final, “home”, o braço consegue alcançar o objetivo. Depois de cerca de 5 minutos nessa posição, um erro de overheat é apresentado.



---

## TESTE DE MOVIMENTAÇÃO DO BRAÇO

---

### Objetivos

*Verificar possíveis motivos para erro de "Overload" na junta 12-22 apresentado em teste anterior.*

### Descrição do teste

*Os motores são alimentados e seus controladores executados. A partir daí, valores de posição são publicados e o comportamento do robô verificado.*

### DATA

13 AGOSTO 2018

### LOCALIDADE

SENAI CIMATEC  
SALVADOR - BAHIA

### Mandruvah team

Cleber  
Carlos  
Ícaro  
Davi

---

16:50

Foi verificado que os motores estão configurados para operar com 100% do torque, não sendo assim essa a causa do problema.

17:15

Percebemos também que o problema acontece com maior frequência quando as juntas do braço e da unidade de tração são acionadas ao mesmo tempo. Quando é acionada uma junta por vez, o "Overload" acontece menos vezes.

17:32

É levantada a suspeita de que a falta do cabo de sincronização nos motores da junta pode ser a causa da falha. Com o cabo conectado, o problema não aconteceu.





---

### TESTE DE CONVERSOR DA PLACA DE POWER MANAGEMENT

---

#### Objetivos

*Verificar possíveis problemas do conversor da placa de power management e sua resposta de saída .*

#### DATA

25 SETEMBRO 2018

#### Descrição do teste

*O conversor é retirado da placa e então testado com fonte de alimentação e sua saída observada com um multímetro. O conversor testado é do modelo UWE-12/10-Q12PB-C*

#### LOCALIDADE

SENAI CIMATEC  
SALVADOR - BAHIA

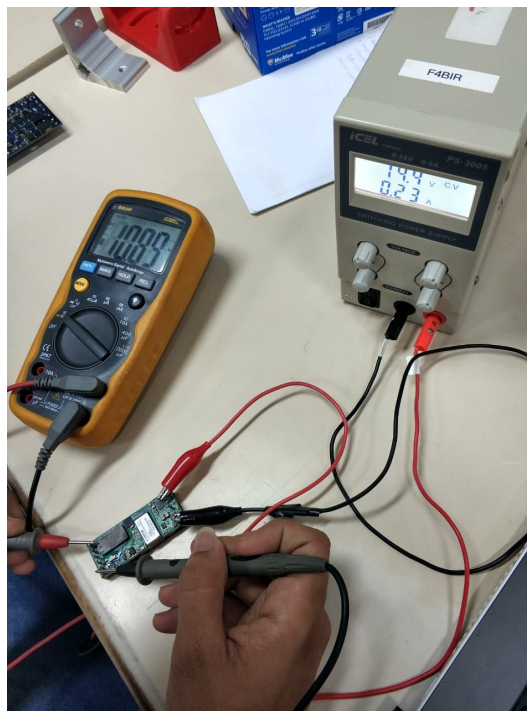
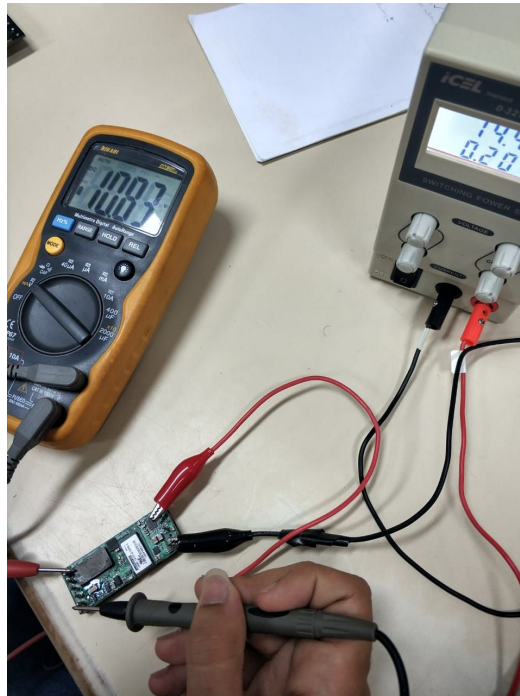
#### Mandruvah team

Cleber  
Carlos  
Ícaro  
Davi

---

16:05

O conversor retirado da placa foi testado com alimentação de uma fonte de tensão com 14 Volts, e o mesmo consumiu um valor de cerca de 200 mA. Sua tensão de saída ficou em aproximadamente 10 Volts.



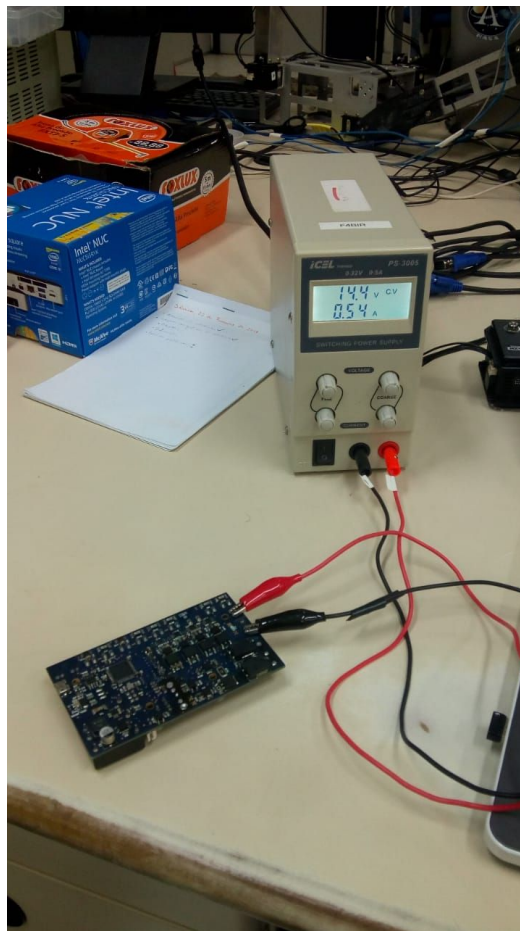
16:12

A corrente requisitada pelo conversor defeituoso oscila entre 200 mA e 250 mA. Sua temperatura, ao contrário do conversor que está funcionando corretamente, não aumenta e o conversor permanece frio.

---

16:28

O conversor que já está na Power Management permanece apresentando funcionamento correto. Sua temperatura aumenta quando permanece ligado.





---

## TESTE DOS MOTORES/CONTROLLER\_MANAGER

---

### Objetivos

*Identificar se há algum motor defeituoso que pode estar "sujando" a comunicação dos motores.*

### DATA

04 OUTUBRO 2018

### Descrição do teste

*Um motor é conectado e o arquivo controller\_manager.launch é executado e verifica-se se o motor foi encontrado. Em seguida, são inseridos os demais motores, um a um, para que se perceba se a comunicação ainda acontece.*

### LOCALIDADE

SENAI CIMATEC  
SALVADOR - BAHIA

### Mandruvah team

Cleber  
Carlos  
Ícaro  
Davi

---

13:40

*Todos os 18 motores estavam conectados, utilizando apenas os componentes (cabos e hub) da ROBOTIS. Quando o controller\_manager.launch foi executado, nenhum motor foi encontrado.*

13:42

*Com apenas um motor conectado, o controller\_manager o encontrou.*

13:55

*O teste prosseguiu até que, quando o motor de ID 14 foi conectado, o controller\_manager não encontrou mais motores.*

---

14:10

*O motor de ID 14 foi removido e o teste continuou. O mesmo erro aconteceu quando o motor de ID 3 foi adicionado. Esse motor também foi retirado.*

14:15

*O teste seguiu até o último motor, nenhum motor aparentemente defeituoso foi encontrado. A comunicação funcionou bem com os 16 motores restantes.*

14:45

*Dois motores novos foram conectados. O controlador foi executado por volta de 20 vezes, em todos os testes todos os motores foram encontrados.*





---

## TESTE DA PLACA DE POWER MANAGEMENT

---

### Objetivos

*Verificar possíveis problemas da montagem da placa de power management sem a presença de um dos conversores DC/DC*

### Descrição do teste

*Os capacitores de acoplamento do regulador de tensão para o Atmega 32U4 são soldados e então a placa é alimentada com 14.4 Volts. A temperatura é monitorada com um multímetro com termopar, e os níveis de tensão com um multímetro comum.*

### DATA

05 OUTUBRO 2018

### LOCALIDADE

SENAI CIMATEC  
SALVADOR - BAHIA

### Mandruvah team

Cleber  
Carlos  
Ícaro  
Davi

---

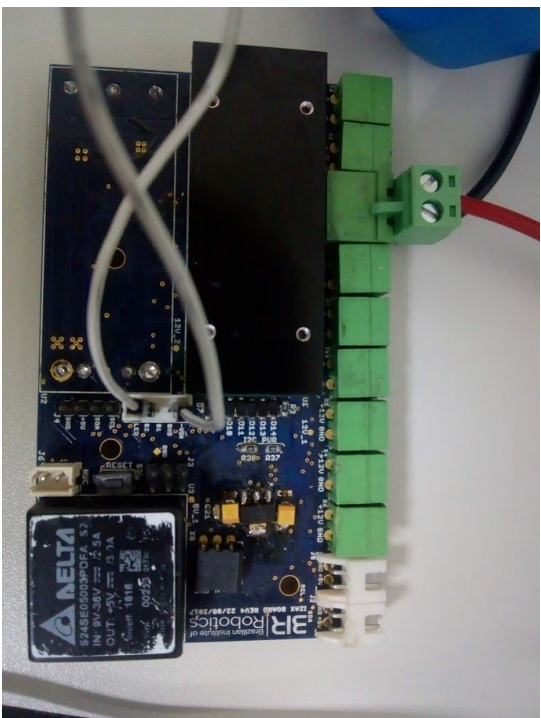
15:20

*Capacitores de acoplamento foram soldados na placa, respeitando a polarização estabelecida no projeto de power management.*

*Capacitores de tântalo de 10uF de 16 Volts.*

15:25

*A placa foi alimentada com uma fonte de tensão à 14.4 Volts. Para que haja o funcionamento da placa é necessário realizar um curto entre os pinos -Vin e S2. Desta maneira inicia-se a operação da placa.*



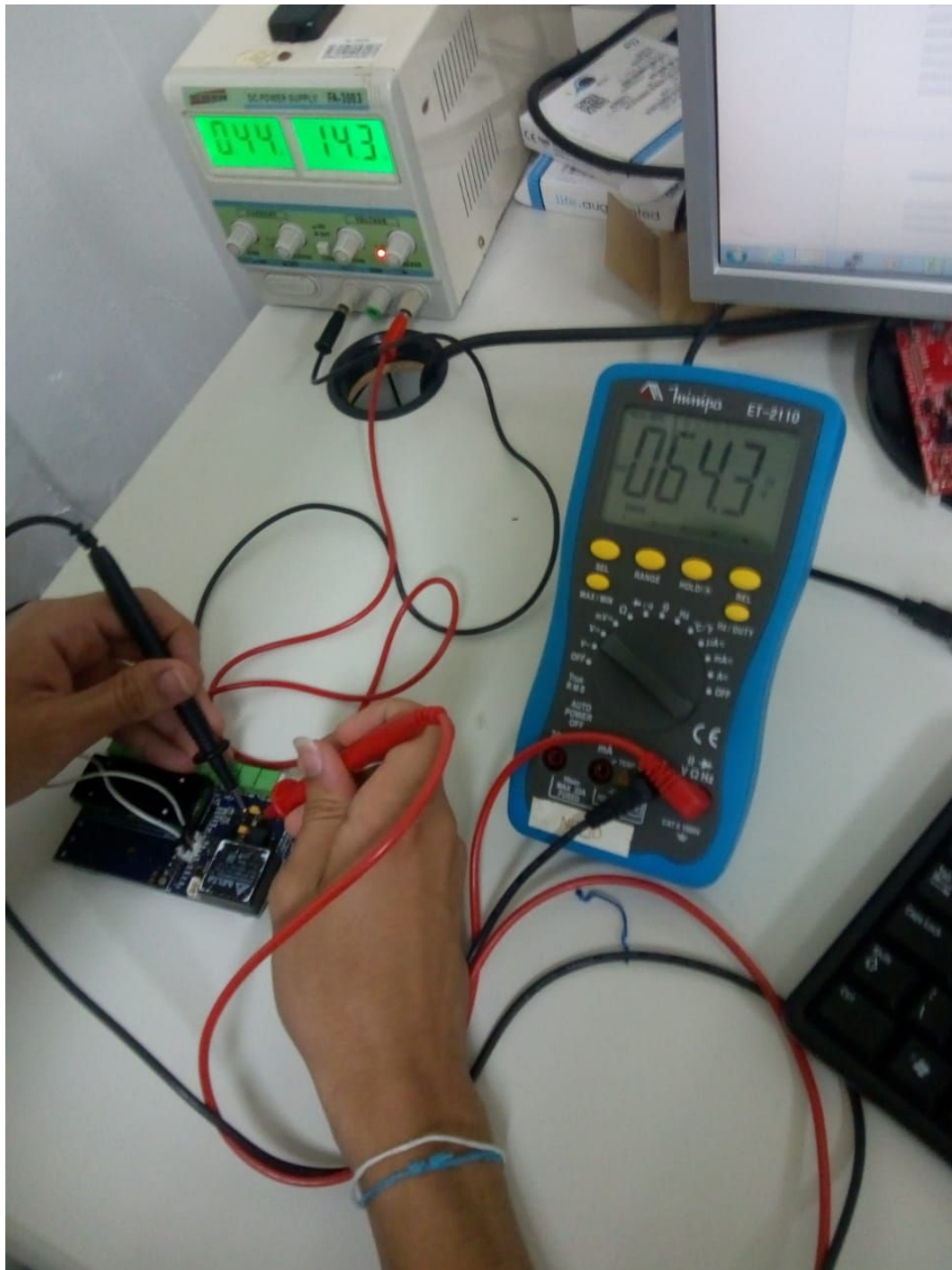
15:27

A placa apresentou um aumento da temperatura do regulador de tensão 5 Volts, chegando a alcançar temperaturas em cerca de 110°C.



15:28

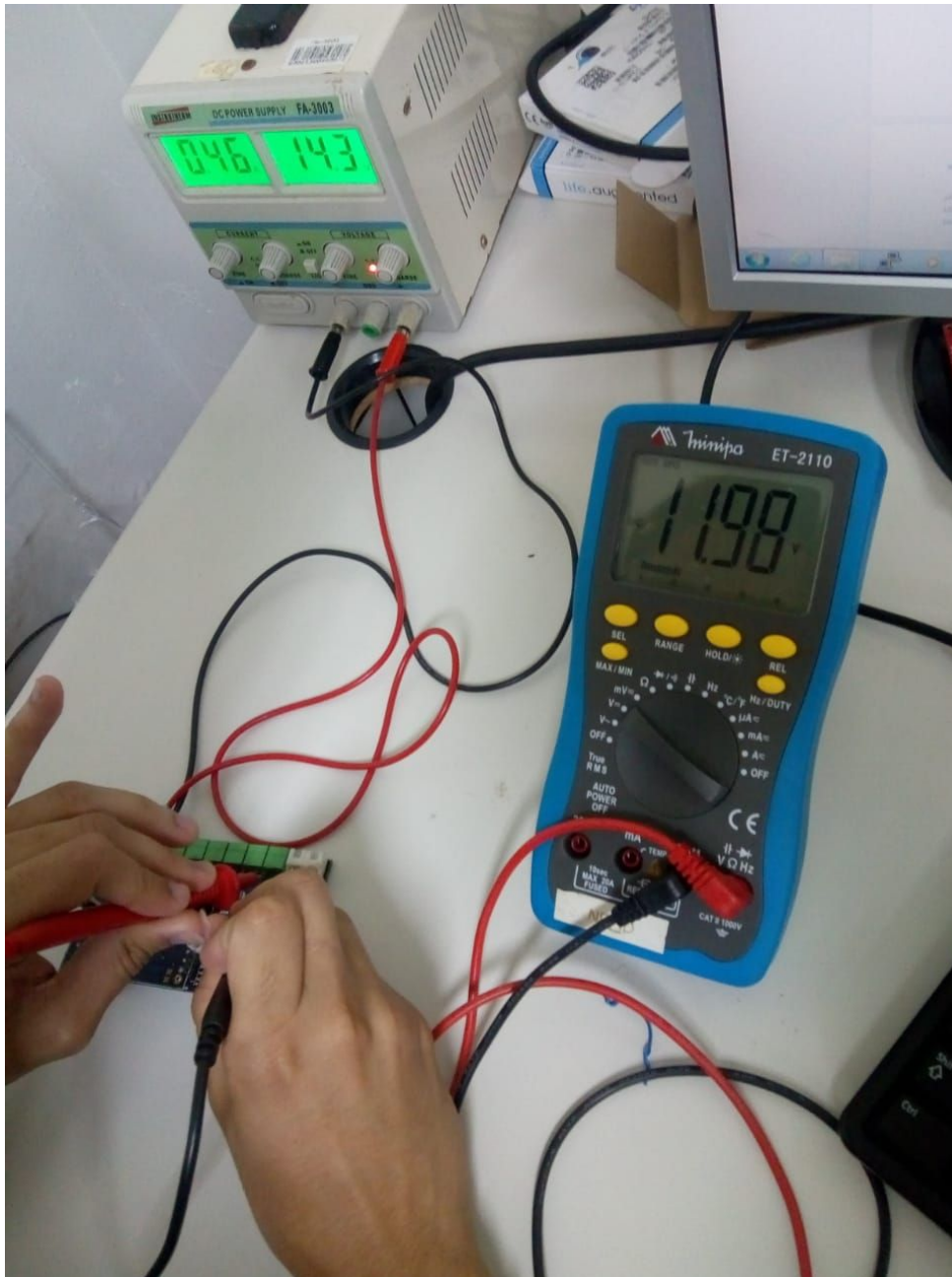
Os níveis de tensão gerados pelos reguladores também apresentaram níveis fora do esperado. O regulador de 5 volts apresentou tensões extremamente baixas, revelando um possível mal funcionamento, em torno de 70 milivolts





15:30

O conversor ainda presente na placa apresentou um funcionamento normal, gerando 12 Volts nas 3 portas de saída fixa, como esperado.





---

## TESTE COM O ROBÔ NA LINHA

---

### Objetivos

*Montar setup do teste, acessar a NUC remotamente e movimentar o robô na linha*

### DATA

19 OUTUBRO 2018

### Descrição do teste

*O robô é posicionado na linha, é estabelecido um acesso remoto, são iniciados os controladores e movimenta-se o robô.*

### LOCALIDADE

SENAI CIMATEC  
SALVADOR - BAHIA

### Mandruvah team

Cleber  
Davi  
Ícaro  
Carlos

---

10:40

O robô foi levado até o estacionamento do SENAI CIMATEC onde há uma linha de transmissão de testes. O setup foi montado com uma bateria automotiva, um inversor de frequência 12 - 110V para conectar a fonte da NUC e os motores ligados diretamente à bateria.

11:05

Com o robô na linha e a NUC ligada e conectada a uma rede local exclusiva do teste, conectamos um notebook com o robô via SSH e assim tivemos acesso remoto ao terminal do robô.

11:10

Ao tentar carregar o `controller_manager.launch` nenhum motor foi encontrado. Conferimos então todas as conexões dos hubs de comunicação, nenhum mal contato foi encontrado. Percebemos que um dos terminais do conector do conversor USB-RS485 estava solto da placa.

13:20

---

Corrigimos o terminal solto do conversor. Novamente carregamos o *controller\_manager.launch*, aconteceram erros de “*checksum*” e de “*wrong packet prefix*” e apenas 4 dos 18 motores foram encontrados.

13:40

Após os erros de comunicação, verificamos que quando corrigimos o conversor, os fios D+ e D- foram trocados acidentalmente.

13:45

Ainda depois de corrigir a conexão invertida, não conseguimos encontrar todos os motores, foi levantada a hipótese de que a bateria automotiva era o problema. Medimos a tensão e estava em 12,15V, decidimos voltar ao laboratório e testar com a fonte de bancada.

14:20

Repetimos o teste alimentando o robô com a fonte de bancada e o teste correu bem, nenhum dos erros anteriores aconteceu.



---

## Lista de componentes

---



## ELIR project - BILL OF MATERIAL

							\$3.60		
id	component	description	brand	part number	power/current	connection	unit cost [R\$]	quantity	total cost [R\$]
01	interface board		Phidgets	1019_1B	500mA (max)	USB	R\$ 272.00	1	R\$ 272.00
02	proximity sensor		ETT CO. Ltd	E18-D80NK npn	<25mA	Digital Output	R\$ 29.00	5	R\$ 145.00
03	temperature sensor		Texas Instruments	LM35	10mA	Analog Output	R\$ 7.38	1	R\$ 7.38
04	gps		Swift Navigation	Piksi 2.3.1	5V, 500mW	USB		1	R\$ 0.00
05	imu		XSENS	Mti-1	44mW	USB		1	R\$ 0.00
06	ultrasonic sensor		Maxbotix	EZ-1	5V, 2mA	Analog Output	R\$ 107.82	1	R\$ 107.82
07	current sensor		Phidgets	1122_0	5V, 10mA	Analog Output	R\$ 106.02	3	R\$ 318.06
08	lwir camera		FLIR	Lepton 1.0	140mW	I2C		1	R\$ 0.00
09	bridge board I		STM	STM32F401 RE	160mA/0.64W	USB	R\$ 49.79	1	R\$ 49.79
10	bridge board II		STM	STM32L432	140mA/0.56W	USB	R\$ 39.56	1	R\$ 39.56
11	joint hub		Mandrurah	-	12V	RS485	R\$ 25.20	3	R\$ 75.60
12	servomotor I		Dynamixel	MX-28	1.4A/16.8W	RS485	R\$ 900.00	5	R\$ 4,500.00
13	servomotor II		Dynamixel	MX-106	5.2A/62.4W	RS485	R\$ 1,800.00	13	R\$ 23,400.00
14	adapter 485-usb							1	R\$ 0.00
15	battery		Inspired Energy		89Wh/6,2Ah		R\$ 879.98	2	R\$ 1,759.97
16	power management board		-			USB	R\$ 2,200.00	1	R\$ 2,200.00
17	multiplex board		Inspired Energy	EB325A	15mA/0.36W	I2C	R\$ 1,296.00	1	R\$ 1,296.00
18	central processing		Intel	NUC515RYK			R\$ 4,300.00	1	R\$ 4,300.00
19	stereo camera		Stereolabs	ZED camera	380mA	USB	R\$ 1,800.00	1	R\$ 1,800.00
20	cabo usb								

---

## Referências Bibliográficas

---

- ANEEL, A. d. E. E. Agência nacional de energia elétrica. *ANEEL, Brasília, Brasil. 3aEd*, 2008. [1](#)
- ARAGÃO, A. P. Modelagem e simulação computacional de processos produtivos: O caso da cerâmica vermelha de campos dos goytacazes, RJ. 2011. [2.3.2](#), [2.3](#)
- ARISTÓTELES, P. Tradução de Mário da Gama Kury. *Brasília: Editora Universidade de Brasília*, 1985. [2](#)
- BEN-ARI, M.; MONDADA, F. Robotic motion and odometry. In: *Elements of Robotics*. [S.l.]: Springer, 2018. p. 63–93. [2.3.3](#)
- BRONZATTI, F. L.; NETO, A. I. Matrizes energéticas no Brasil: cenário 2010-2030. *Encontro Nacional de Engenharia de Produção*, v. 28, 2008. [1](#)
- DENAVIT, J.; HARTENBERG, R. Kinematic modelling for robot calibration. *Trans. ASME Journal of Applied Mechanics*, v. 22, p. 215–221, 1955. [2.1.1](#)
- DIS, I. 8373: 2012. Robots and robotic devices—vocabulary. *International Standardization Organization (ISO)*, 2012. [2](#)
- EPE. Empresa de Pesquisa Energética, *Matriz Energética Brasileira*. 2018. Disponível em: [www.epe.gov.br](http://www.epe.gov.br). [1](#)
- FU, K. S.; GONZALEZ, R.; LEE, C. G. *Robotics: Control Sensing. Vis.* [S.l.]: Tata McGraw-Hill Education, 1987. [2.1.2](#)
- KATIRAEI, F.; IRAVANI, M. R. Power management strategies for a microgrid with multiple distributed generation units. *IEEE transactions on power systems*, IEEE, v. 21, n. 4, p. 1821–1831, 2006. [2.3.4](#)
- LAUE, T.; SPIESS, K.; ROFER, T. A general physical robot simulator and its application in robocup. 2005. [2.3.2](#)
- MME, M. d. M. e. E. Boletim mensal de monitoramento do sistema elétrico brasileiro do sistema elétrico brasileiro. 06 2017. [1](#)
- NISTÉR, D.; NARODITSKY, O.; BERGEN, J. Visual odometry. In: IEEE. *Computer Vision and Pattern Recognition, 2004. CVPR 2004. Proceedings of the 2004 IEEE Computer Society Conference on*. [S.l.], 2004. v. 1, p. I–I. [2.3.3](#)
- OLIVEIRA, A. S.; ANDRADE, F. S. *Sistemas embarcados*. [S.l.]: Erica, 2010. [2.3.6](#)
- RANGEL, R. K.; KIENITZ, K. H.; BRANDÃO, M. P. Sistema de inspeção de linhas de transmissão de energia elétrica utilizando veículos aéreos não-tripulados. In: *3rd CTA-DLR Workshop on Data Analysis & Flight Control ocorrido entre*. [S.l.: s.n.], 2009. p. 14–16. [1](#), [1.1](#), [1.2](#), [1.2](#)
- ROMANO, V. F. *Robótica industrial: aplicação na indústria de manufatura e de processos*. São Paulo: E. Blücher, 2002. 256 p. [S.l.], 2002. [2](#), [2.1](#), [2.1.1](#)

SANTOS, W. E. dos. *Cinemática Inversa de Robôs*. 2016. [2.2](#)

SARTORI, J. R. T. D. Robo de inspecao de linhas de transmissao: Analise geometrica e cinematica. Jul, 2018. [1.2](#)

SILVA, R. P. Suporte ao desenvolvimento e uso de frameworks e componentes. 2000. [2.3.1](#)

SOBRENOME01, A. Título do artigo. *Revista científica*, v. 2, n. 13, p. 10–23, 1998. [1](#)

*Desenvolvimento do robô de inspeção.*

Bruno Rodrigues

Bruno de Sousa

Frederico Garcia

Leandro S O Nozela

Salvador, Dezembro de 2019.