

Universidade Tecnológica Federal do Paraná

Projeto e implementação de robô autônomo seguidor de linha

Willian Americano Lopes

Universidade Tecnológica Federal do Paraná - Câmpus Pato Branco DAINF - Departamento Acadêmico de Informática

> Orientador: Professor Fábio Favarim Co-orientador: Professor César Rafael claure Torrico

> > walopes23@gmail.com {favarim,torrico} @utfpr.edu.br

05 de dezembro de 2017

Sumário

- Introdução
 - Referencial teórico
 - Justificativa
- 2 Materiais
- 3 Desenho e implementação
 - Projeto do *hardware*
 - Projeto do controlador de SED
 - Função de transferência do veículo
 - Projeto do controlador de tempo contínuo

Robótica

Sed iaculis dapibus gravida. Morbi sed tortor erat, nec interdum arcu. Sed id lorem lectus. Quisque viverra augue id sem ornare non aliquam nibh tristique. Aenean in ligula nisl. Nulla sed tellus ipsum. Donec vestibulum ligula non lorem vulputate fermentum accumsan neque mollis.

Sed diam enim, sagittis nec condimentum sit amet, ullamcorper sit amet libero. Aliquam vel dui orci, a porta odio. Nullam id suscipit ipsum. Aenean lobortis commodo sem, ut commodo leo gravida vitae. Pellentesque vehicula ante iaculis arcu pretium rutrum eget sit amet purus. Integer ornare nulla quis neque ultrices lobortis. Vestibulum ultrices tincidunt libero, quis commodo erat ullamcorper id.

Bullet Points

- Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit
- Aliquam blandit faucibus nisi, sit amet dapibus enim tempus eu
- Nulla commodo, erat quis gravida posuere, elit lacus lobortis est, quis porttitor odio mauris at libero
- Nam cursus est eget velit posuere pellentesque
- Vestibulum faucibus velit a augue condimentum quis convallis nulla gravida

Blocks of Highlighted Text

Block 1

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Integer lectus nisl, ultricies in feugiat rutrum, porttitor sit amet augue. Aliquam ut tortor mauris. Sed volutpat ante purus, quis accumsan dolor.

Block 2

Pellentesque sed tellus purus. Class aptent taciti sociosqu ad litora torquent per conubia nostra, per inceptos himenaeos. Vestibulum quis magna at risus dictum tempor eu vitae velit.

Block 3

Suspendisse tincidunt sagittis gravida. Curabitur condimentum, enim sed venenatis rutrum, ipsum neque consectetur orci, sed blandit justo nisi ac lacus.

Multiple Columns

Heading

- 1 Statement
- 2 Explanation
- 3 Example

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Integer lectus nisl, ultricies in feugiat rutrum, porttitor sit amet augue. Aliquam ut tortor mauris. Sed volutpat ante purus, quis accumsan dolor.

Justificativa

- ART (Autonomous Rail Rapid Transit ou Trilho Autônomo de Trânsito Rápido)
- Trem em Zhuzhou (China)



Figura 1: Trem sobre trilhos virtuais (DAILYMAIL, 2017)

Materiais



Materiais



Materiais

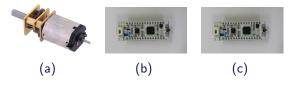


Figura 2: Materiais utilizados

Desenho e implementação

Projeto do Hardware

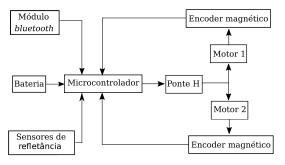


Figura 3: Diagrama de funcionamento do hardware do veículo.

Sensores e condicionamento de sinais

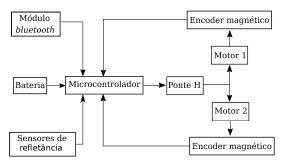


Figura 4: Diagrama de funcionamento do hardware do veículo.

Test

- One
- Two
- Three

Sensor de refletância QRE1113

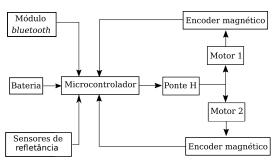


Figura 5: Diagrama de funcionamento do hardware do veículo.

Driver de acionamento TB6612FNG

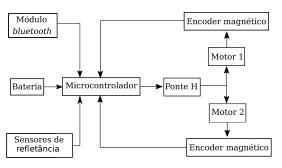


Figura 6: Diagrama de funcionamento do hardware do veículo.

Projeto do controlador de SED

- Modelado pelos softwares Supremica e Deslab
- Molado por autômato de Moore
- Variáveis mapeadas:
 - B1 (botão);
 - AcharDir;
 - PerdeDir;
 - AchaEsq;
 - PerdeEsq.

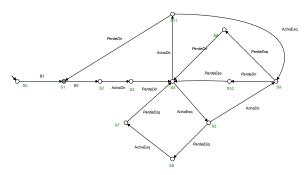


Figura 7

Table

Treatments	Response 1	Response 2
Treatment 1	0.0003262	0.562
Treatment 2	0.0015681	0.910
Treatment 3	0.0009271	0.296

Tabela 1: Table caption

Theorem

Theorem (Mass-energy equivalence)

$$E = mc^2$$

Verbatim

Example (Theorem Slide Code)

```
\begin{frame}
\frametitle{Theorem}
\begin{theorem}[Mass--energy equivalence]
$E = mc^2$
\end{theorem}
\end{frame}
```

Figure

Uncomment the code on this slide to include your own image from the same directory as the template .TeX file.

Citation

An example of the \cite command to cite within the presentation:

This statement requires citation [?].

Referências

DAILYMAIL. The world's first 'SMART train': [...]. 2017. Acessado em 01 dez. 2017. Disponível em http://www.dailymail.co.uk/news/peoplesdaily/article-5012187/ The-world-s-smart-railway-opens-China.html



Universidade Tecnológica Federal do Paraná

Projeto e implementação de robô autônomo seguidor de linha

Willian Americano Lopes

Universidade Tecnológica Federal do Paraná - Câmpus Pato Branco DAINF - Departamento Acadêmico de Informática

> Orientador: Professor Fábio Favarim Co-orientador: Professor César Rafael claure Torrico

> > walopes23@gmail.com {favarim,torrico} @utfpr.edu.br

05 de dezembro de 2017