# Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Universidade Técnológica Federal do Paraná

15 de Julho de 2019

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

II - Software

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

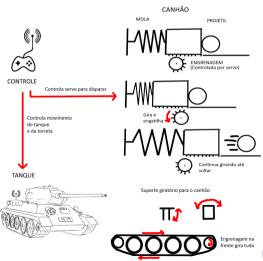
III - Software

Conclusão

Proposta: Construir um veículo inspirado em um tanque e controlado remotamente que atire projéteis.

### **Tanque**

Ideia inicial:



Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

II - Software



#### I - Base

#### Feita de PVC e acrílico:



Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

introdução

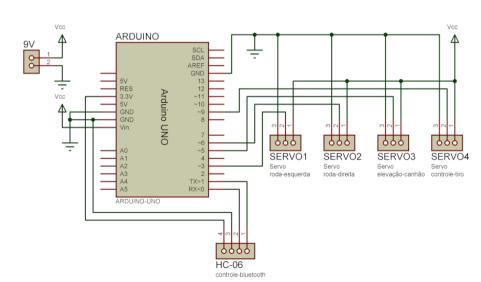
I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

#### I - Base

#### Circuito eletrônico:



Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

Funcionamento do carregamento para os protótipos que usam projéteis:





(a) "Airlock"separado.

(b) Carregador com "airlock."



(C) Projéteis.

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software



- O servo gira para o outro lado, permitindo que outro projétil entre no "airlock";
- 3. O projétil é atirado pelo mecanismo escolhido;
- 4. Volta ao 1° item

Sendo que o carregador ficou fixo em posição perpendicular acima do canhão.

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

Protótipos:

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

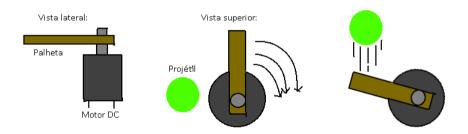
I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

#### Tanque

Canhão de lançamento giratório:



Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

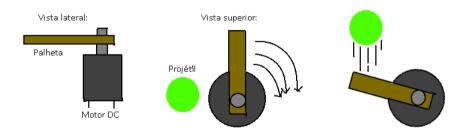
I - Base

II - Protótipos de torreta

II - Software

Tanque

Canhão de lançamento giratório:



Não foi utilizado porque é pouco previsível e dificulta carregamento.

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

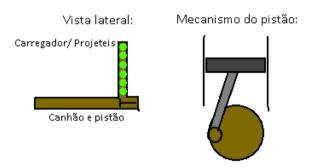
I - Base

II - Protótipos de torreta

I - Software



▶ Disco e pistão:



Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

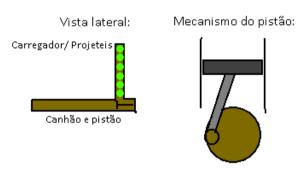
Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

I - Software

Disco e pistão:



Não foi utilizado porque apesar de ser preciso e ter uma recarga fácil, o pistão é difícil de ser construído corretamente e de forma eficiente.

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

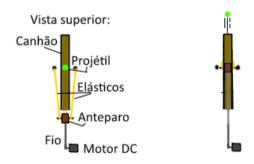
Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

Molinete e elásticos:



Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

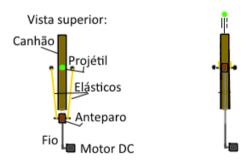
Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

II - Software

Molinete e elásticos:



Precisava de torque alto para puxar, e velocidade alta para soltar Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

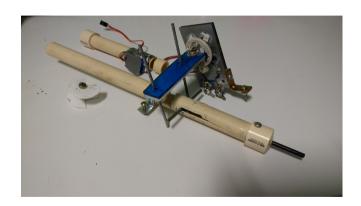
Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

II - Software

Canhão de mola:



Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

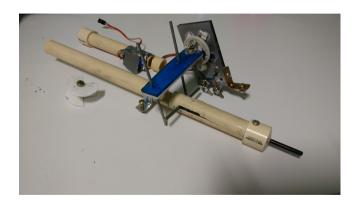
Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

Canhão de mola:



Motor de passo de força insuficiente, incapaz de mover sequer o garfo. Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software



Versão final:

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

Versão final: Atiradora de Elásticos! Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

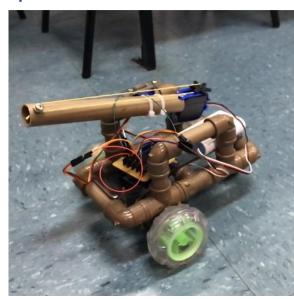
Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software



Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

- Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

III - Software

Computador -> Arduino

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de

III - Software

Tabela: Caracteres e respectivos comandos associados

Caractere	Comando associado
d	Virar à direita
е	Virar à esquerda
t	Andar para frente
f	Andar para trás
S	Atirar
l	Aumentar inclinação da atiradeira
h	Diminuir inclinação da atiradeira
c0	Atribui velocidade máxima às rodas
c1c9	Atribui valor percentual à velocidade

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

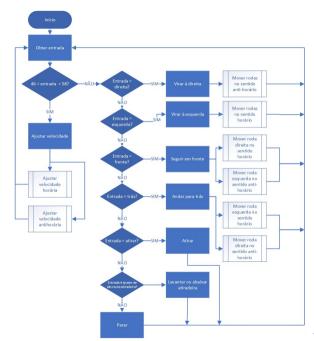
Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

ntrodução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software



Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

- Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

#### Conclusão

- Lançamento giratório
- Disco e pistão
- Molinete e elásticos
- Mola
- Atiradora de elásticos

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

#### Conclusão

- Aprendizado
- Planejamento
- Gerenciamento
- Desenvolvimento
- Comunicação

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de torreta

III - Software

## Obrigado!

Veículo com lançador de elásticos controlado remotamente

Daniel Salles, Gabriel Teodoro, Giovanni Rocha e Pedro Sokulski

Introdução

I - Base

II - Protótipos de

I - Software