

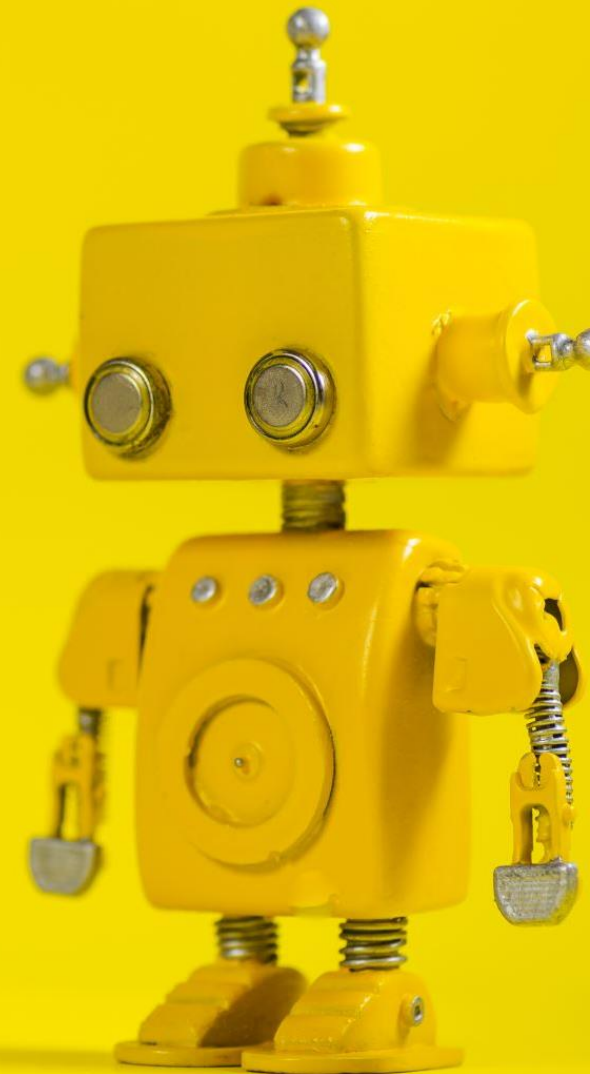
Robô Seguidor de Linha com Detecção de Obstáculos

Alunos:

Juliana Martins Ferreira

Karen D. P. Ribeiro

Misael Rosa da Costa





Hardware

- Três sensores de refletância
- Um sensor Ultrassônico
- Duas placas Arduino
- Ponte H



Software

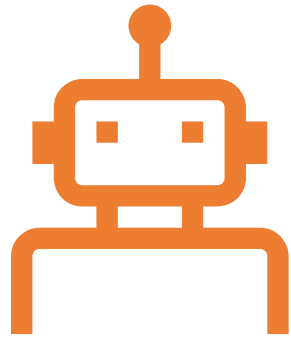
- Controle de Velocidade
- Desvio de Obstáculos
- Ajuste para a linha

Principais Problemas



- Mau contato
- Tempo ultrassônico
- Velocidade para seguir a linha
- Falta de prática com solda

Projetos Similares



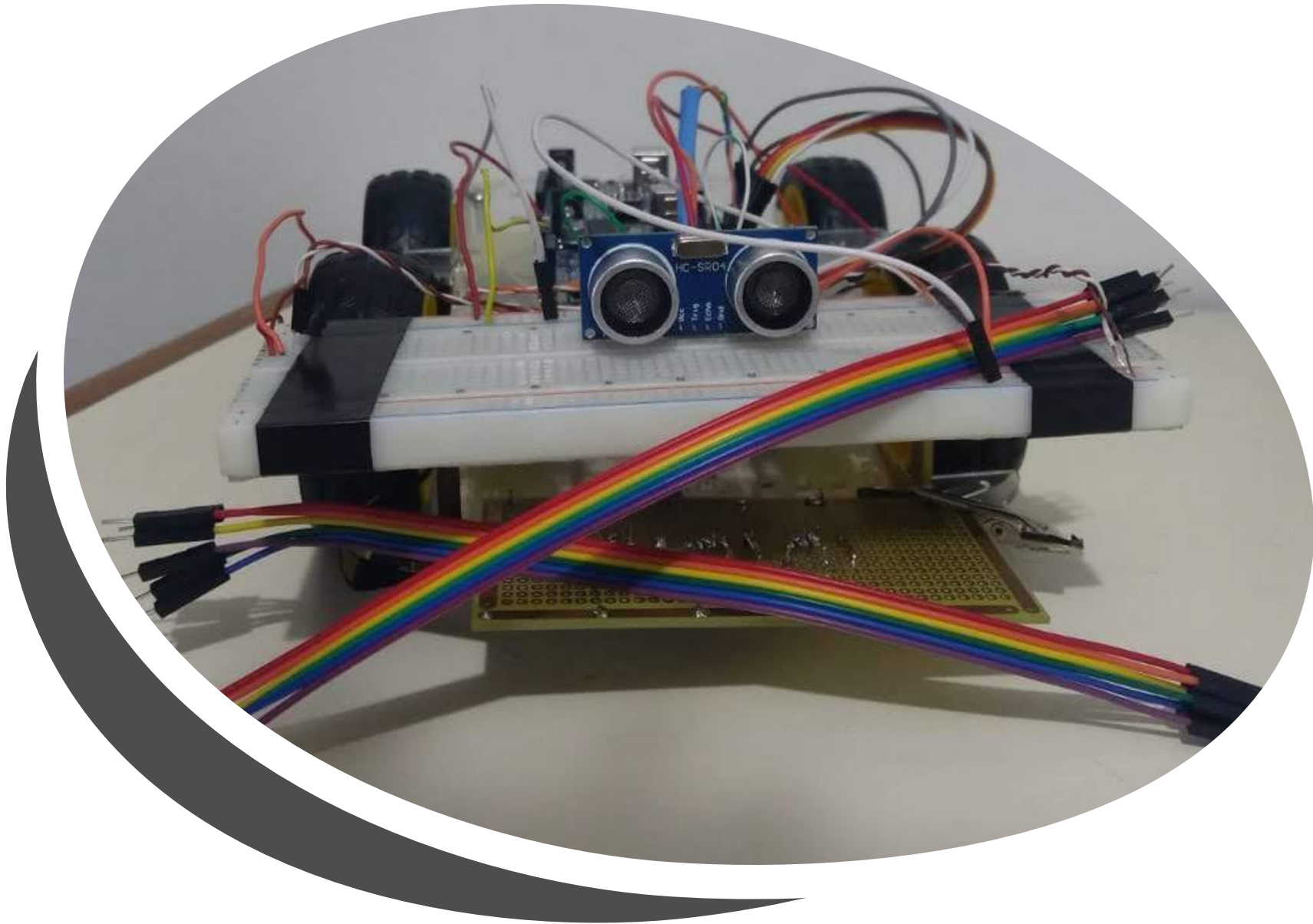
Filipe Flop



Robo Core

Aplicabilidade

- Robo em geral:
 - Industria
- Sensores:
 - Medicina (radiação térmica)
 - Sensor de proximidade
 - Avaliar acúmulo de lixo
 - Temperatura
 - Detecção de colisões em trens



<https://photos.google.com/share/AF1QipOeM41D-9FFN3FuYu3-8b2T06RmRnwvbyf-ypR37P8oFW1Aala7kaEn2uWPIT4CwQ?key=VVJ2djg3Y09pUXNndWZtUWZJMkM4UUFSR2tSZ3hR>