

UP034LPAN1

2023

ROBÔ AUTÔNOMO CONTROLADO POR BLUETOOTH

Gabriel Amadio de Lima - 190099

João Pedro Rodrigues Pinto – 211313

Rafael Rodrigues da Paz

INTRODUÇÃO

A ideia principal por trás da realização deste projeto, foi o aprendizado, seja no manuseio das peças utilizadas, mas também da soldagem dos materiais. Com este projeto, podemos ampliar os nossos conhecimentos tanto na área prática de preparação do robô peça por peça, mas também na parte teórica, entendendo a importância e a utilização de cada componente necessário na

montagem do mesmo.



Fonte: Elaborado pelos autores.

JUSTIFICATIVA

Utilizamos da montagem de um robô autônomo, como motivação para o aprendizado para futuros projetos seja na faculdade ou no trabalho.

OBJETIVOS

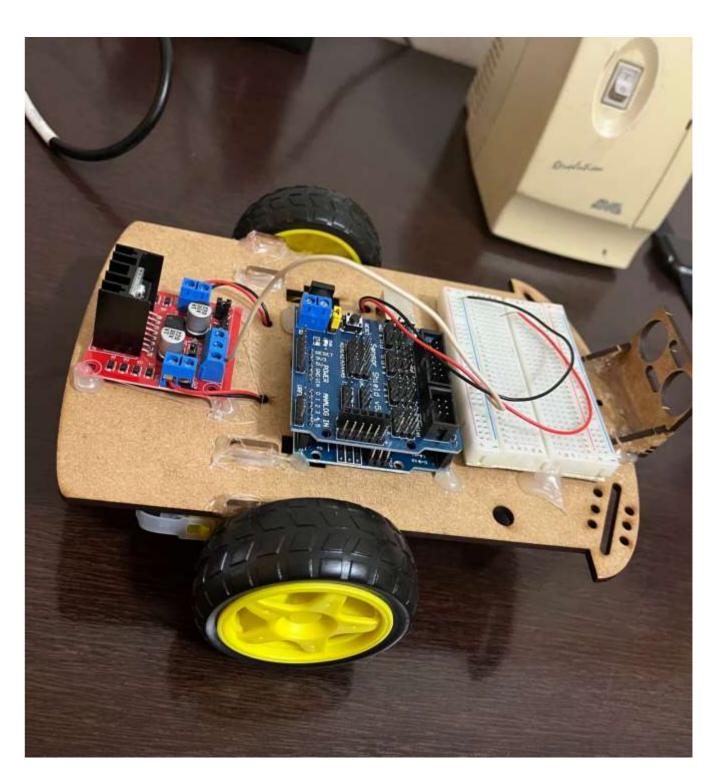
Aprender um pouco mais sobre a utilização de arduínos; Utilização de um app conectado via bluetooth; Praticidade e mobilidade do robô.

ORÇAMENTO



RESULTADOS E VALIDAÇÃO

Ao fim deste projeto, foi possível atingir nossos objetivos.



CONCLUSÃO

Ao término deste projeto, foi possível aprender um pouco mais sobre os tópicos citados e utilizados, e conclui-se que, a praticidade e mobilidade do robô, tendem a tornar as coisas num futuro próximo, muito mais fáceis.

PERSPECTIVAS (OPCIONAL)

Um foco maior na realização do projeto, sem deixar os deveres para última hora, e uma melhor escolha de grupo.

AGRADECIMENTOS

Professor Rafael Rodrigues da Paz