

Projeto: Robô Marte

BEATRIZ MANTEIGA GOMES

GREGORY DE JESUS ARAUJO

JOAO OTAVIO SOARES NOGUEIRA

MIGUEL BARROS DE ANDRADE

NATHAN DUARTE DE ALMEIDA SANTOS

RAGNER DONIN DOS SANTOS

RODRIGO RODRIGUES BERALDO DOS SANTOS

POLO 26 RAPOSO

DESCRIÇÃO

DESCRIÇÃO DO PROJETO

A ideia inicial trata-se de apresentar robô mascote do Sala Maker feito em impressora 3D com filamento PLA e personalizado com equipamentos de exploração, ele usará um chassi para andar em um cenário de papelão e detalhes em papel amassado com tinta guache que representará Marte, lá ele encontrará mini montes de “terra de marte” (feitos de papel higiênico com tinta guache) e ele usará um sensor de umidade instalado em sua mão que o robô usará para procurar água em Marte indicando o sensor em vários desses montes de “terra marciana”.

Componentes

1. Sensor de umidade: Ele será encaixado junto a mão do robô como uma garra, sua função será identificar se há água em alguns dos pontos do cenário.
2. Servo motor: Ele será colocado na junção do braço com o corpo e servirá para movimentar o apenas o braço nos momentos definidos.
3. Display LCD: Ele será inserido na cabeça do robô através de um buraco e esse display fará imitação dos olhos do robô.
4. Chassi: O chassi será colocado na base do robô e ficará separado em duas partes cada uma com uma roda.
5. Ponte H: Utilizado para controlar a velocidade e rotação dos controles DC.
6. Motor DC: Um motor DC é dispositivo eletromecânico que converte energia elétrica em energia mecânica.

ESPECIFICAÇÕES

Tamanho: 36 cm
Tempo: 17 horas e 50 min
Peso aproximado: 700 g