



## Projeto Horta Robótica

Categoria: Robótica/Mecatrônica

Nível educativo: Primária

22024

*João Paulo Monteiro Alves de Araújo, Luiz Arthur lins de Albuquerque pontes Cavalcante, José Bento Francisco Neto, Ewerton Ramos do Espirito Santo*

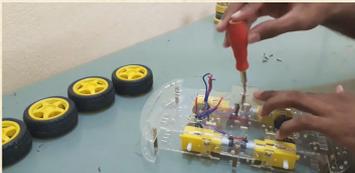
### PROPÓSITO:

desenvolver, um carro autônomo que desvia obstáculos em seu percurs



### HIPÓTESIS:

É possível utilizar sensores que detectam a distância ou a presença de objetos no entorno do Robô, tornando o aprendizado de conceitos de física e matemática mais fáceis se forem aplicados de forma prática.



O projeto foi dividido em Duas fases:

FASE 1: Pesquisa sobre como utilizar sensores do Arduino para monitoramento de distância e, como criar uma estrutura de suporte para um carrinho

FASE 2: Desenvolvimento de um projeto funcional.

### RESULTADOS:

Conseguimos desenvolver um projeto completamente funcional de um Carrinho autônomo que desvia obstáculos.

Em uma próxima etapa, faremos testes de campo adicionando novos sensores para um controle mais assertivo.

### CONCLUSIONES:

A participação dos estudantes e a orientação do professor de Robótica em conjunto com professores de outras áreas do conhecimento tornaram possível uma aprendizagem significativa através dessa vivência; a solução do problema, criar um robô que percebe o seu entorno e detecta possíveis obstáculos ao seu redor, fazendo-o percorrer um caminho de forma segura sem esbarrar em nada.