

Associação uma Porta Amiga

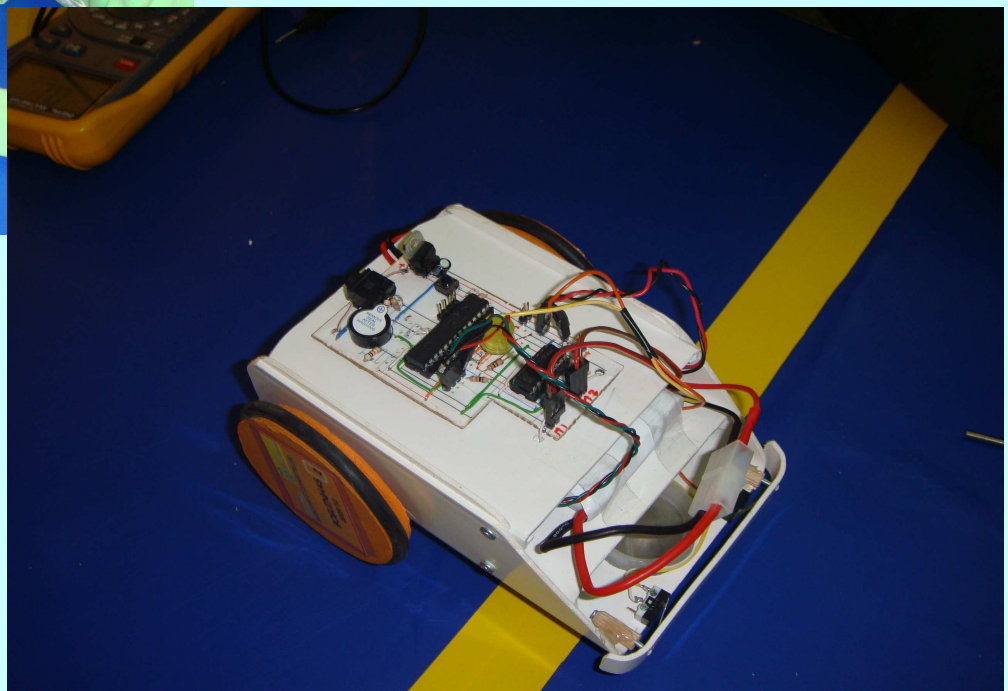
Busca e Salvamento Junior **A**

EQUIPA BOGUINHAS

- . Luis Augusto
- . José Augusto
- . Sérgio Rato



ASSOCIAÇÃO
**UMA
PORTA
AMIGA**



- Motores
- Sensores
- Processador
- Programador

O robô é alimentado por uma bateria de 9.6V, a tensão de 9,6V é reduzida para 5V com um regulador de tensão LM 2940, a qual é utilizada para alimentar o Picaxe 28X, a ponte H (L293B) e os servo-motores.

O movimento é transmitido pelos servo-motores modificados e ligados a rodas com pneus de borracha para aumentar a aderência.

Os motores são alimentados pela Ponte H (LM293 B), comandada por pulsos PWM e podem girar em direções opostas, com velocidades diferentes sem a necessidade de aplicar um sistema de direcção.

Os sensores de linha estão posicionados de modo a ficarem próximo à superfície da pista. os sensores de LDR, com dois led's, detectam a "vítima" prateada.

No microcontrolador Picaxe 28x, é aplicado o software para interpretar as leituras dos vários sensores e comunicar com os periféricos.