



Dept. de Física
Univ. de Aveiro

Equipa: **Robotazos 2**

Busca e Salvamento Júnior, 1º escalão

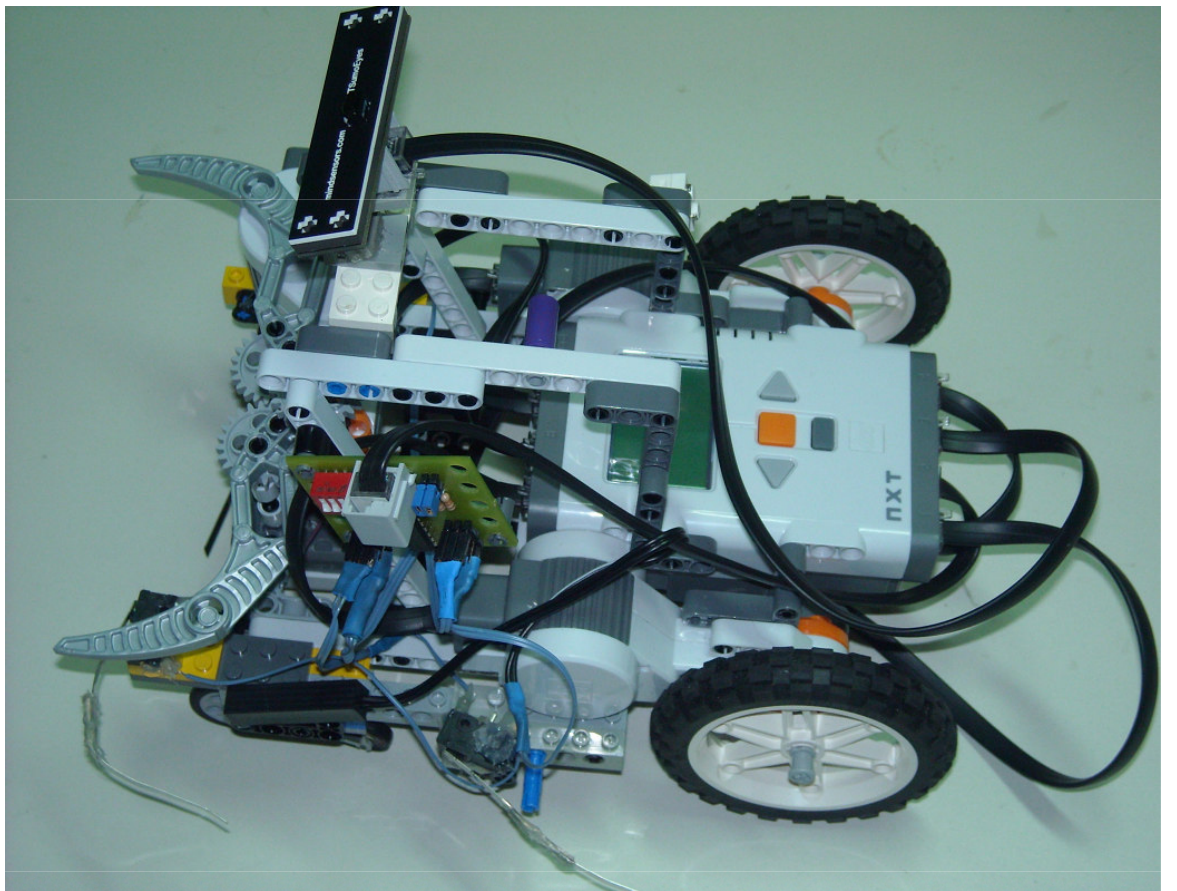
Clube de Robótica da **Universidade de Aveiro** (Dept. de Física)

Alunos:

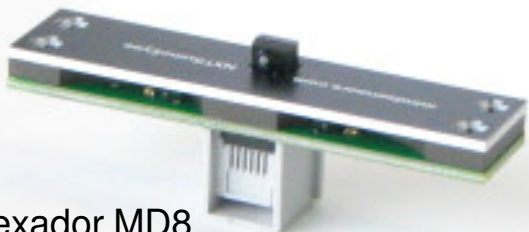
- André Santos
- António Lourenço
- Fernando Ferreira
- André Ferreira

Orientador:

- Paulo Lopes



Multiplexador MD8
da NXT4YOU e SumoEyes



Programação:

- O robô foi programado em RobotC em virtude do NXT-G (Lego) se tornar impraticável para programas extensos, e também pela facilidade de programação que a linguagem textual oferece.
- No 1º modo de funcionamento, o robô segue a linha e resolve interrupções; no 2º (1º andar) ele realiza uma procura de vítimas enquanto navega afastado das paredes.

Construção:

- Foi utilizado o bloco programável NXT da Lego, que foi dotado de 2 rodas motrizes, 1 sensor de pista com 8 fototransístores, 1 sensor de SumoEyes, 1 sensor de luz, 1 sensor de inclinação e 1 sensor de côm.
- Foi usado 1 multiplexador digital MD8 da NXT4You

Sensor de pista com 8 fototransístores.



A Equipa agradece o patrocínio recebido da

inforlandia