

164

GARRA ROBÓTICA. *Rubem Nakamura Carneiro, Edson Prestes e Silva Junior (orient.) (UFRGS).*

O trabalho desenvolvido durante os últimos meses consistiu na construção de uma garra robótica com a finalidade de desenvolver técnicas e programas capazes de controlar de modo preciso a garra. Também planejou-se o acoplamento da garra desenvolvida em um robô já construído (Pioneer), atualmente desprovido de um membro mecânico capaz de manipular objetos no ambiente. Durante a etapa de construção, foram colocados em prática conhecimentos na área de mecânica e microprogramação (PIC). Posteriormente a comunicação da garra com um computador foi realizada via comunicação serial (RS-232). Além disso, o controle dela pode ser realizado via captura de movimentos, por exemplo, da mão através de uma webcam. O motivador desse projeto foi a possibilidade de construir uma garra robótica colocando em prática o conhecimento que obtivemos durante a graduação e através de pesquisa nas mais diversas áreas do conhecimento. A apresentação no salão envolveria explicar e mostrar como as diversas etapas de construção ocorreram e como foi realizada a construção da garra robótica. (PIBITI).