

Sumário

Capítulo I – Metodologia de desenvolvimento	7
Capítulo II – Conceitos de Robótica	8
1. Estrutura típica de um robô manipulador.....	8
2. Tipos de juntas	9
3. Graus de liberdade	14
4. Movimento do punho	15
5. Classificação de robôs	16
6. Precisão e repetibilidade.....	18
7. Tipos de acionamento.....	19
8. Órgão terminal	19
9. Programação	23
Capítulo III – Servomotor	24
1. Servomotor	24
2. Esquema elétrico.....	27
3. Biblioteca do Arduino.....	27
Capítulo IV – Braço robótico	32
1. Introdução.....	32
2. Servomotor 1	34
3. Servomotor 2	36
4. Servomotor 3	39
5. Servomotor 4	41

Capítulo V – Programando o Braço robótico	45
1. Lógica do exemplo	45
2. Esquema elétrico.....	48
3. Código fonte.....	48