

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 – Conhecendo a Intel Edison	32
1. Introdução	32
2. O Arduino IDE.....	34
3. Interface do Intel Edison v2	36

Capítulo V – Braço robótico	38
1. Introdução.....	38
2. Servomotor 1	40
3. Servomotor 2	42
4. Servomotor 3	45
5. Servomotor 4	47
 Capítulo VI – Programando o Braço robótico	 51
1. Lógica do exemplo	51
2. Esquema elétrico.....	54
3. Código fonte.....	54