

# CONTROLE DE ROBÔS FÍSICOS E AUTÔNOMOS

PEREIRA, Danilo da cruz, LASSE FERREIRA, José Yago Brandão

Serviço Nacional de Aprendizagem Industrial  
CIMATEC

E-mails: dan.k.2@hotmail.com, yagolasse@gmail.com

## RESUMO

A navegação autônoma é a capacidade que um robô possui de se locomover sem a interferência de um operador, envolvendo aprendizagem e conceitos de inteligência artificial. O robô utilizado neste projeto é o DIY remote control robot kit. Ele possui três sensores infravermelhos, um sensor de som, outro de cor e o GPS. Nele são utilizados alguns algoritmos buscando relacionar as informações dos Sensores. Essa programação deixa o robô apto à tomada de algumas decisões.