

Projeto: ROBÔ MARTEMAKER

GUILHERME DOS SANTOS SANTIAGO,
JEZIEL ENRIKE DO CARMO DE OLIVEIRA,

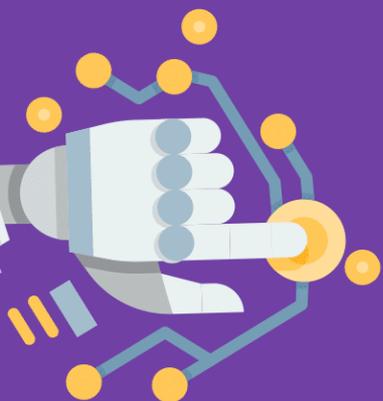
KETLYN PONTES SALES,
MIGUEL MIRANDA FANTIN,
RICHARD RAFAEL SOUZA DA SILVA
ANNA JULIA DE JESUS LOPES SILVA,
NICOLLAS MENDES DE SOUZA.

Polo 2

DESCRIÇÃO

DESCRIÇÃO DO PROJETO:

É um robô autônomo detector de presença, possui 2 motores DC, 1 ponte H, 4 led's, 2 servo motores, 3 interruptores, 1 buzzer e 1 ultrassônico. ele faz uma dança pré programada e quando detecta alguma presença fica parado e emite alguns sinais sonoros e com os led's.



ESPECIFICAÇÕES

Tamanho: 36x13x21
Tempo: 10 aulas
Peso aproximado: 500g

