



T1143

IMPLEMENTAÇÃO DE SISTEMA DE SUPERVISÃO E CONTROLE ATRAVÉS DA WEB DE JUNTAS ROBÓTICAS UTILIZANDO LABVIEW

Rafael de Menezes Barros (Bolsista IC CNPq) e Prof. Dr. João Mauricio Rosario (Orientador), Faculdade de Engenharia Mecânica - FEM, UNICAMP

Nos últimos anos, os trabalhos desenvolvidos dentro Laboratório de Automação Integrada e Robótica (LAR) da Unicamp tem apresentado um forte componente relativo à validação experimental e que tem proporcionado um aumento da sua infra-estrutura, possibilitando assim o desenvolvimento de novos projetos de pesquisa na área de Controle e Automação e disponibilização em laboratórios de Robótica, interativos através da WEB. Trabalhos experimentais na área de robótica geralmente vêm acompanhados de montagens complexas que nem sempre são possíveis de serem implementadas principalmente devido ao seu alto custo envolvido. Daí, a procura de soluções adequadas e, ao mesmo tempo, que possam expressar, sem perdas de generalidades, um dado modelo de um sistema é uma busca constante, com o intuito da validação experimental, o que tem funcionado como um elemento motivador no desenvolvimento dos trabalhos. Dentro deste contexto, neste projeto de Iniciação Científica será utilizada uma plataforma experimental disponível no Laboratório de Automação Integrada e Robótica (LAR) da Faculdade de Engenharia Mecânica da UNICAMP, onde será implementado o sistema de supervisão e controle de juntas robóticas através da web. Para validação e testes do sistema em estudo será implementado em Labview™ um sistema de aquisição e tratamento de informações provenientes dos sensores das juntas e interface operacional.

Junta robótica - Labview - Controle