



XVI congresso interno de iniciação científica

Ginásio Multidisciplinar da Unicamp  
24 a 25 de setembro de 2008



T1040

### **SERVIDOR WEB PARA ACESSO REMOTO A ROBÔ MÓVEL**

Rafael Eiji Yamada (Bolsista PIBIC/CNPq), Profa. Dra. Eliane Gomes Guimarães (Co-orientadora) e Prof. Dr. Eleri Cardozo (Orientador), Faculdade de Engenharia Elétrica e de Computação - FEEC, UNICAMP

Este trabalho de iniciação científica se insere no projeto REAL (Remotely Accessible Laboratory), cujo objetivo é o de fornecer serviços e infra-estrutura a laboratórios de acesso remoto (WebLabs). Os WebLabs permitem que usuários conectados à Internet tenham acesso a experimentos sem a necessidade de estarem presentes fisicamente no local do experimento. Neste trabalho de IC, o REAL WebLab disponibiliza experimentos de robótica móvel (robô móvel Pioneer 3-DX). Para atingir o objetivo do projeto REAL foi desenvolvido, neste trabalho de iniciação científica, um servidor Web que permite o envio de comandos ao robô móvel através de qualquer navegador da Internet. O servidor aceita requisições de páginas html e de páginas dinâmicas na linguagem CSP (C Server Pages). A linguagem CSP executa código na linguagem c++, o que permite a execução de comandos, diretamente, na API (Application Programming Interface) embarcada do robô, também escrita em c++.

Telerobótica - Aplicação Web - Sistema distribuído