TECNOLOGIA E ENGENHARIA

ALPHA TBR

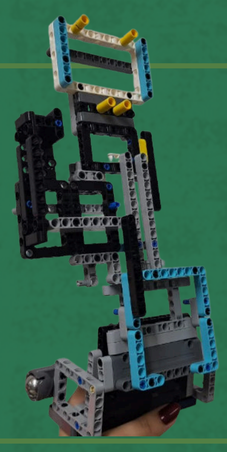
FICHA TÉCNICA DA BASE DO ROBÔ

- 1 HUB Spike Prime
- 2 rodas grandes
- 2 motores grandes para movimentação
- 2 motores médios para anexos

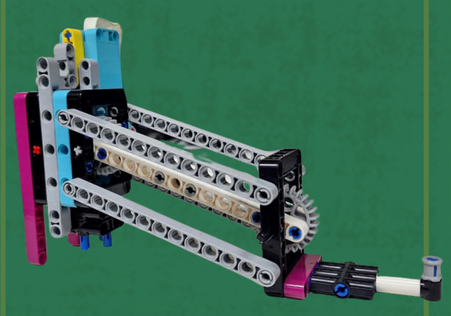




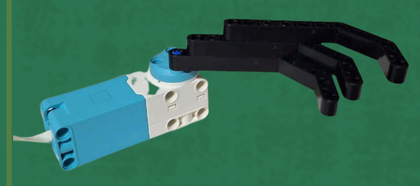
GARRA ESTÁTICA



POSICIONADOR DE PEÇAS



SISTEMA DE ELEVAÇÃO



ALAVANCA SIMPLES



PESO DE SUSTENTAÇÃO

DURANTE A TEMPORADA...

+20	280	+150	+4
Protótipos	Média de pontos	Horas de treinos	Mentorias

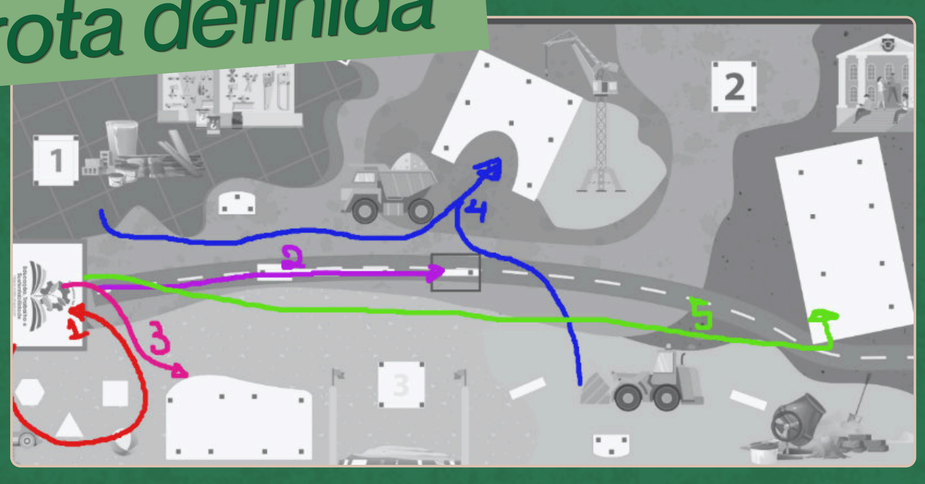
mentorias



Ex-membros da Alpha

Aprendizados:
- Modelagem 3D
- Programação
- Montagem

rota definida



Robô fazendo 5 saídas da base, garantindo maior precisão nas missões e mais liberdades nos mecanismos.

Pybricks

A equipe continuou com a linguagem em **Pybricks**, aprimorando o controle e o desempenho do robô. Esse tipo de arquitetura trouxe maior fluidez, precisão e organização, tornando o código mais eficiente e adequado às exigências do desafio prático.

Metodologia POO

Para manter nossa programação organizada, implementamos a metodologia de **Programação Orientada a Objetos (POO)**. Essa abordagem nos ajudou a tornar o código mais limpo, estruturado e fácil de compreender por todos os membros da equipe. Além disso, facilitou a integração entre as áreas.



ESCOLA FIRJAN SENAI SESI JACAREPAGUÁ