

PROTÓTIPO DE UM VEÍCULO EM ESCALA 1:10 QUE PERMITA O CONTROLE DE MOVIMENTOS E TELEMETRIA POR MEIO DE UM DISPOSITIVO MÓVEL COM SISTEMA *ANDROID* APOIADO NA LÓGICA PARACONSISTENTE EVIDENCIAL ET (DESENVOLVIMENTO DO *HARDWARE*) (APOIO SANTANDER)

Aluno: Caique Zaneti Kirilo

Orientador: Prof. Dr. Jair Minoro Abe

Curso: Ciência da Computação

Campus: Tatuapé

Neste trabalho foi desenvolvido um automodelo de escala 1:10 modificado. Como referência, foi utilizado o TT-01 da Tamiya, cujo chassi é base para automodelos elétricos. A decisão de utilizar este chassi seguiu a tendência mundial de substituição do petróleo como fonte de energia por fontes de energia renováveis. O automodelo é abastecido por energia elétrica. O controle é realizado de forma remota por meio de um aparelho celular, com sistema operacional *Android*. A telemetria é realizada por *software* embarcado no aparelho celular. Uma placa Arduino Uno é responsável pela comunicação entre o automodelo e o celular, bem como ações de leitura dos sensores de medição. As decisões relativas à detecção de obstáculos são efetivadas com o apoio da Lógica Paraconsistente Anotada Evidencial Et. Uma placa adicional é utilizada para a conversão de valores entre a placa Arduino, a bateria e os motores. Até o momento, foi concretizada a construção do automodelo, a comunicação entre a placa Arduino e o aparelho celular com controle parcial de comandos.