

DESENVOLVIMENTO DE MÓDULO DE LOCOMOÇÃO DE DRONE (APOIO UNIP)

Aluno: Carlos Júnio Rabelo Nascimento

Orientador: Prof. José Alejandro Bonilla Naranjo

Curso: Engenharia de Controle e Automação (Mecatrônica)

Campus: Brasília

O trabalho iniciado tem a intenção de elaborar um algoritmo para controlar um vant/rpa de maneira totalmente autônoma; o intuito do trabalho é que a locomoção do vant/rpa seja para executar tarefas predeterminadas, com a facilidade de locomoção aérea de um robô aéreo. Recursos computacionais foram utilizados para a construção do algoritmo, como o Python, que é a linguagem de programação usada para o algoritmo e a biblioteca Pyduin, empregada para que comunicasse os comandos com o microcontrolador. Para averiguação do módulo a ser desenvolvido, foi projetado um *drone* para testes e aplicações. O módulo em questão é desenvolvido com a intenção de aplicações robóticas, utilizando *drones*, e a biblioteca trabalhada será disponibilizada *opensource* para continuação na comunidade, desenvolvimento e aprimoramento dos seus recursos.