

DESENVOLVIMENTO DE ROBÔ DE SUMÔ MICROCONTROLADO POR MSP430**Magno Melo¹****Italo Godoy²****Marcelo Banhara³****José Alvarenga⁴****Júlio Vieira⁵****Helosman Figueiredo⁶**

Resumo: *Este artigo apresenta a pesquisa e definição dos componentes necessários ao desenvolvimento de um robô autônomo a ser utilizado em competição de sumô de robôs. Este tipo de equipamento, também conhecido como robô segue faixa, será desenvolvido com o objetivo de introdução à robótica, bem como do estudo do funcionamento e aplicabilidade do microcontrolador MSP430, o qual será o componente responsável pela automação deste robô. Assim, a partir desta definição, faz-se necessária a especificação dos demais componentes integrantes do equipamento (chassi, meio de locomoção, motores, sensores e alimentação) de tal forma que o robô possa desempenhar adequadamente as tarefas para os quais o mesmo foi idealizado.*

Palavras-chave: Robô; Sumô; Especificação; MSP430; Automação.

¹ Engenharia Elétrica/Eletrônica/UNIVAP/FEAU, Brasil, E-mail: magnomelo2004@yahoo.com.br.

² Engenharia Elétrica/Eletrônica/UNIVAP/FEAU, Brasil, E-mail: italosonico@gmail.com.

³ Engenharia Elétrica/Eletrônica/UNIVAP/FEAU, Brasil, E-mail: marcelofb103@yahoo.com.br.

⁴ Engenharia Elétrica/Eletrônica/UNIVAP/FEAU, Brasil, E-mail: zeh145@gmail.com.

⁵ Engenharia Elétrica/Eletrônica/UNIVAP/FEAU, Brasil, E-mail: juliocvieira13@gmail.com.

⁶ Engenharia Elétrica/Eletrônica/UNIVAP/FEAU, Brasil, E-mail: helosman@gmail.com.