



XVI congresso interno de iniciação científica

Ginásio Multidisciplinar da Unicamp
24 a 25 de setembro de 2008



T1063

DESENVOLVIMENTO DE INTERFACES GRÁFICAS PARA O ESTUDO DE SISTEMAS ROBÓTICOS E SISTEMAS CAÓTICOS EM HARDWARE RECONFIGURÁVEL

Felipe Guimarães Antunes (Bolsista PIBIC/CNPq) e Prof. Dr. Marconi Kolm Madrid (Orientador),
Faculdade de Engenharia Elétrica e de Computação - FEEC, UNICAMP

Uma análise de um projeto consiste em elaborar algumas ferramentas que auxiliem a entender e aperfeiçoar o estudo do projetista, principalmente se tratando de um projeto inovador. Este trabalho de iniciação científica, se baseia na elaboração de uma ferramenta importante para o manuseio de uma placa desenvolvida no próprio laboratório LSMR (Laboratório de Sistemas Modulares Robóticos) onde está sendo produzida a ferramenta. Essa ferramenta consiste em uma interface gráfica que faça uma comunicação entre o projetista e a placa, auxiliando-o a entender melhor o sistema. Chamamos essa interface de IHM (Interface Homem-Máquina), a qual é composta por um conjunto de parâmetros que serão utilizados como entrada para o processamento na placa. Além de auxiliar no entendimento do projeto, a interface reduzirá o tempo que o projetista irá gastar para submeter algum tipo de teste, pois basta inserir os parâmetros desejados que a interface se encarrega da comunicação com a placa. A linguagem de programação utilizada para o desenvolvimento dessa IHM foi o C++, que consiste de uma linguagem orientada a objetos e bastante popular. O que vale salientar é que para os futuros doutorandos e mestrados no LSMR, essa interface continuará tendo utilidade para o entendimento dessa nova tecnologia de placa desenvolvida no laboratório, facilitando sua programação e acelerando tempos de projetos.

Sistemas robóticos - Sistemas caóticos - Hardware reconfigurável