



# Tecnologia em Automação Industrial

## Boletim Informativo Especial Projetos Integradores

Edição 011 – Ano 01 – Dezembro de 2014

### Projeto 1ª Fase

Já desde a primeira fase do curso, o acadêmico implementa aplicações práticas integrando o *hardware* e o *software*, mesmo de maneira ainda simples.

Os controles são efetuados através de linguagem não visual e o programa de computador envia e recebe comandos a uma placa dedicada, que interpreta os sinais de sensores e os envia a alguns atuadores.

Um dos destaques ficou por conta da simulação de um controle de elevadores de carga, criado pelos alunos Everson B. Mazzuchello e Daniel Dias.



### Projeto 2ª Fase

Na segunda fase do curso, os projetos contemplam um sistema de supervisão feito em linguagem Delphi, permitindo uma gama maior de aplicação.

As interfaces entre *software* e *hardware* de potência são efetuadas através da plataforma Arduino.

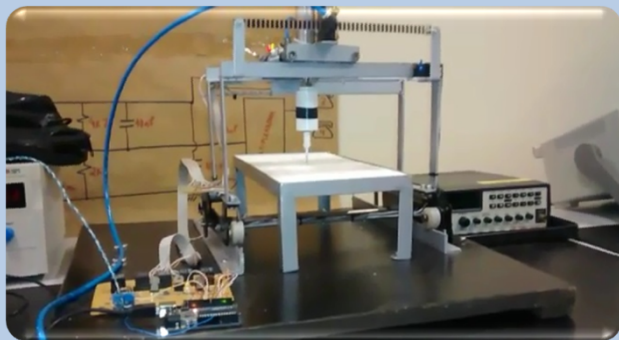
Um dos destaques foi um sistema de dosagem de alimentos para animais, desenvolvido pelos acadêmicos Lucas Kila, Samuel Mariot, Willian Guerreiros e Mauricio Wernke.



### Projeto 3ª Fase

O desenvolvimento de sistemas precisos para automação foi a proposta de um dos projetos da 3ª fase.

A furadeira automática de placas eletrônicas desenvolvida pelos alunos Osiel Romualdo, Diego Mendonça e Gustavo Rebelo e Paulo Veronezi, tem a função de fazer a furação dos pontos, onde serão inseridos componentes em PCI, o sistema é controlado através de um programa com banco de dados na plataforma Delphi.



### Projeto 4ª Fase

A robótica é uma das áreas que mais se desenvolve no mundo, pois substitui o homem em tarefas que envolvem riscos físicos ou ergonômicos.

Com esta ideia o acadêmico Gilnei de Medeiros desenvolveu um protótipo de robô manipulador para trabalhos com materiais químicos e desarme de bombas. O robô conta com sistema de câmera, iluminação e controle remoto, que permite ao usuário um controle minucioso da tarefa.

