

122

DESENVOLVIMENTO DE UM ROBÔ PARA INSPEÇÃO DE LINHAS DE TRANSMISSÃO.
Rafaela Brittes Dill, Walter Fetter Lages (orient.) (UFRGS).

Neste trabalho será apresentado o desenvolvimento da estrutura mecânica do protótipo de um robô para inspeção de linhas de transmissão, o PLIR (Power Line Inspection Robot), cujo movimento pendular, mimético ao de um primata, permite que este ultrapasse obstáculos em sua trajetória na linha como por exemplo uma torre de transmissão. Para tanto, procurou-se estabelecer condições críticas de projeto e aproveitar ao máximo o uso de material disponível comercialmente no desenho e dimensionamento do corpo como será detalhado neste trabalho. Ainda serão mostradas as etapas do desenvolvimento deste experimento juntamente com alguns resultados preliminares visto que o projeto encontra-se em andamento.