

## SISTEMA AUTÔNOMO DE SEPARAÇÃO E DESPACHE DE PRODUTOS EM ESTOQUE

SILVA, Felipe Ireslan da (autor) – UNIFEV - Centro Universitário de Votuporanga.

DATORRE, Fernando (orientador) – UNIFEV - Centro Universitário de Votuporanga.

O aumento gritante das vendas de produtos pela internet exige que a tarefa de separação e despache de produtos em estoque se torne cada vez mais eficiente. As empresas que possuem um sistema de estoque consideravelmente grande encontram certa dificuldade em controlar o trabalho de separação e envio dos produtos aos seus clientes. Muitas dessas empresas ainda fazem este serviço manualmente, através de operários que trafegam pelos estoques da empresa em busca dos produtos que foram vendidos. O objetivo deste projeto é viabilizar esta tarefa de separação e despache de produtos, desenvolvendo um protótipo que fará todo o trabalho de buscar, separar e levar até a área de separação para que somente nesta área necessite de um operador para retirar o produto e encaminhar ao setor de despacho ou dar a liberação do robô para que ele devolva a prateleira de produtos não utilizados, mantendo assim a organização de estoque e produtos. Este projeto será desenvolvido baseado em pesquisas bibliográficas, livros e artigos, sua modelagem baseada na UML (Unified Modeling Language), utilizando a linguagem de programação  $\zeta C\zeta$  e se valendo de um microcontrolador, sensores e atuadores para controle a todas as ações do robô, tais como detecção, leitura e movimentação do dispositivo. Os resultados já obtidos até a presente fase do projeto tangem à movimentação do robô, de uma forma em que consiga seguir seu trajeto sem ter preocupações em sair da sua linha de trajeto, e também identificação de obstáculos que possam estar à sua frente, evitando que este se choque contra, parando exatamente quando o objeto é detectado.

Palavras-chave: Estoque. Robô. Trabalho.

### REFERÊNCIAS:

FLEURY, Paulo Fernando, WANKE, Peter, FIGUEIREDO, Kleber Fossati, *Lógica Empresarial*. São Paulo: Atlas, 2009.  $\zeta$  (Coleção COPPEAD de Administração).

PATSKO, Luís Fernando, *Tutorial Aplicações, funcionamento e utilização de sensores*.

MARTINS, Agenor, *O que é Robótica*. São Paulo: Brasiliense, 2006.

PAZOS, Fernando, Automação de Sistemas & ROBÓTICA. Rio de Janeiro: Axcel Books, 2002.