

Mão robótica



Ciências - Tecnologia - Engenharia - Matemática

Um robô é uma máquina que coleta informações de seus arredores. Ele usa informações para seguir as instruções e concluir uma tarefa. Os robôs de hoje têm vários sensores e são capazes de tomar suas próprias decisões com base nas informações fornecidas. Robôs vêm em todas as formas e tamanhos. Os trabalhos que eles fazem também são variados. Alguns robôs são usados nas fábricas. Outros são robôs experimentais que usam inteligência artificial. A inteligência artificial permite que os robôs se comportem mais como seres humanos e ajam de forma independente em um ambiente em mudança. Hoje, os robôs são usados em hospitais, espaço e oceano, exploração e outras áreas perigosas.

Materiais

Fita adesiva

Tesoura

Papel sulfite

canudinhos

Barbante

Fita adesiva

Pistola de cola quente e bastões de cola

Desenvolvimento

1. Trace sua mão e seu pulso no papel. Recorte o
2. Desenhe linhas no molde onde suas articulações estão localizadas (use as rugas onde os dedos dobram como referência). Faça dobras sobre as linhas riscadas e desdobre, somente para ficar marcado.
4. Cole um pedaço de barbante na ponta de cada dedo. Esse barbante passará por cada pedaço de canudinho na próxima etapa, por isso deve ter um bom tamanho.
5. Corte um canudo em pedaços pequenos. Você deve ter um pequeno pedaço de canudo para cada junta. Cole então o pedacinho de canudo em cada junta no lado interno do molde da palma da mão.
6. Passe o barbante por cada canudo.
8. Puxe cada corda para mover um dedo ou todas as cordas para fazer um movimento de agarrar