



## **SISTEMA DE SERVOVISÃO UTILIZANDO TABULEIRO CHARUCO EM UM MANIPULADOR PARALELO PLANAR**

**Felipe Marques Farias Filho, Escola de Engenharia de São Carlos USP, [fmfariasfilho@hotmail.com](mailto:fmfariasfilho@hotmail.com)**  
**Maira Martins da Silva, Escola de Engenharia de São Carlos USP, [mairams@sc.usp.br](mailto:mairams@sc.usp.br)**

### **Resumo.**

*Os manipuladores paralelos possuem certas vantagens em relação aos manipuladores seriais, como: elevada rigidez, precisão e velocidade. Contudo, seu controle tende a ser mais complexo e, de modo geral, as abordagens usadas para os manipuladores seriais não podem ser aplicadas para os manipuladores paralelos. Tal como o uso do controle no espaço das juntas. Para os mecanismos paralelos tende a ser mais prático o controle no espaço de tarefa. E por consequência a medição da posição e orientação do efetuador também torna-se vantajosa. Este artigo propõe um sistema de medição baseado em servovisão utilizando tabuleiros ChArUco. O resultado preliminar experimental demonstra que o sistema foi capaz de seguir um alvo fixo. Contudo, ainda são necessárias modificações e análises para ser possível validá-lo.*

**Palavras-chave:** configuração olho-na-mão (eye-in-hand); 3RRR; servovisão baseada na posição (PBVS).