

# CoreBot - Robô para o Jogo FRC 2025

Robô de baixo custo projetado para o jogo FRC REEFSCAPE. Desenvolvido pela equipe JACTECH #9458 para ajudar outras equipes a melhorarem seus robôs.

- [Visão Geral & Objetivos](#)
- [Especificações Técnicas e Design Mecânico](#)
- [Software e Subsistemas](#)
- [Guia do Usuário e Montagem](#)
- [CAD e Código do CoreBot](#)

# Visão Geral & Objetivos

Nessa página serão apresentados os objetivos, funcionalidades e prioridades de design do CoreBot

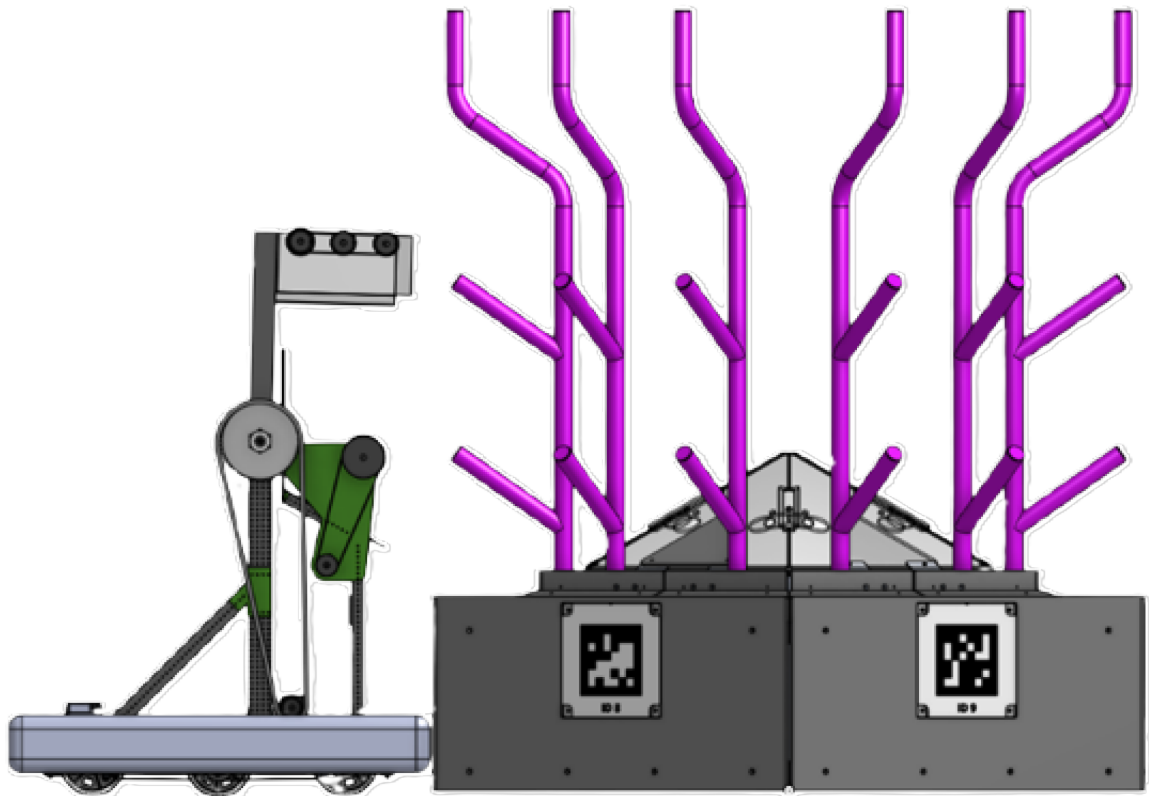
Este documento foi desenvolvido em parceria com a equipe JACTECH #9458

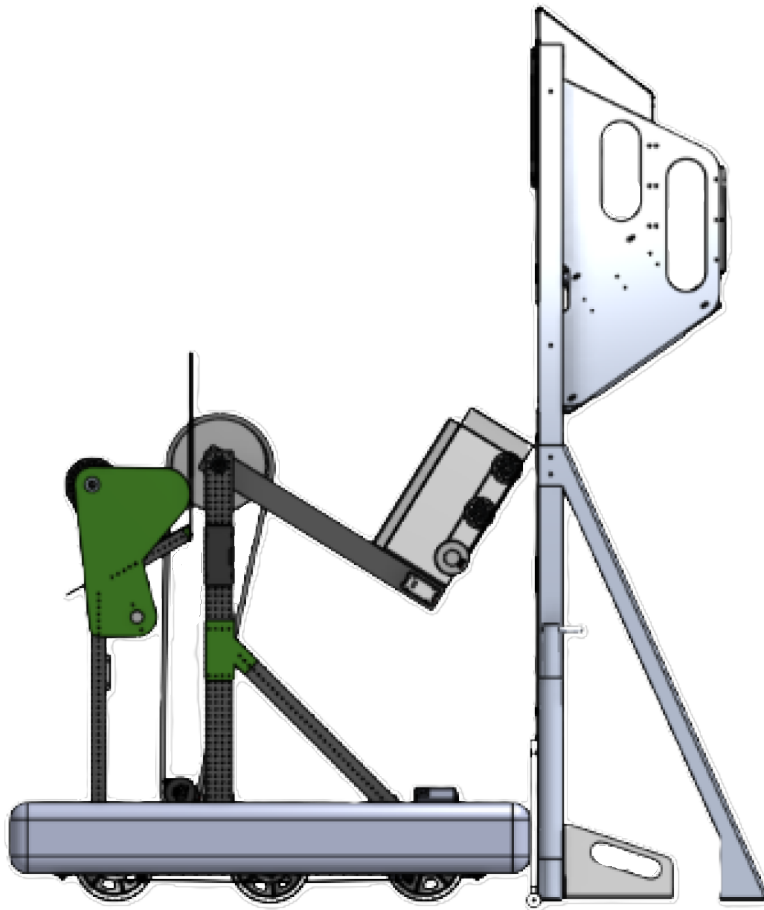
## Propósito Principal

O **CoreBot** é um projeto aberto para times com poucos recursos construírem robôs de FRC de maneira otimizada e competitiva.

Foi projetado para o jogo FRC 2025, destacando-se em:

- Pontuar elementos de coral nos níveis **L1, L2 e L3 do Recife**.
- Remover algas do Recife.
- Coletar coral de um lado e pontuar do outro lado do robô.





---

## Prioridades de Design

- Custo reduzido: Focado em acessibilidade para equipes com recursos limitados.
- Velocidade adequada: Equilíbrio entre mobilidade e estabilidade.
- Modularidade: Componentes adaptáveis às preferências da equipe.

---

## Inovações Principais

- Pontuação bilateral: Capacidade única de coletar e pontuar em lados opostos do robô.

---

## Regras do Jogo que Influenciaram o Design

- Requisitos de pontuação em L1-L3.
- Mecânica de remoção de algas.

# Especificações Técnicas e Design Mecânico

Nessa página serão mostradas as Especificações Técnicas e o Design Mecânico do CoreBot

## Especificações Técnicas

Categoria	Detalhes
Dimensão	Altura: 1M, Peso: Máximo 40kg
Sistema de tração	Tank
Motores	- Pivô: 1x NEO (com encoder integrado)
	- EndEffector: 1x motor DC
	- Backpack: 1x motor DC
	- Tração: 4x motores (escolha da equipe)
Automação	- Encoder relativo (integrado ao motor NEO)
	- Sensores adicionais opcionais
Sistemas de Controle	Configurável de acordo com a equipe (ex: RoboRIO + SPARK MAX/TalonFX)

## Design Mecânico

### Estrutura do Chassi

- Materiais: Alumínio (estrutura principal) + policarbonato (painéis leves).
- Montagem: Parafusada para modularidade e fácil manutenção.

## Mecanismos Críticos

- EndEffector: Mecanismo central de pontuação (design personalizável pela equipe).
  - Junta: Subsistema de braço com redução de 3:1 (corrente/roda dentada) para movimentos precisos.
- 

## Durabilidade & Segurança

- Suportes reforçados para a superestrutura.
- Mínimo de peças personalizadas para confiabilidade.

# Software e Subsistemas

Nessa página serão abordados o software, seus controles e os subsistemas incluídos no robô

---

## Software e Controles

### Programação

- Framework: Java command-based (WPILib).
  - Autônomo: Pode-se usar bibliotecas para autonomous, ficando de preferência da equipe.
- 

### Sensores & Feedback

- Encoder relativo do NEO permite ajuste PID para posicionamento da junta.
- 

### Ferramentas de Depuração

- Shuffleboard: Monitora valores PID, status dos motores e dados dos sensores.
- 

## Subsistemas & Funcionalidades

### Chassi Tank

- Função: Mobilidade e controle do chassi.
  - Componentes: 4x motores + 4x controladores SPARK MAX.
- 

### Backpack (Mochila)

- Função: Coleta coral da Estação de Coral deitado e pontua em L1.
  - Componentes: 1x motor DC + SPARK MAX + rodas flexíveis de 4 polegadas.
- 

### Junta (Grau de Liberdade)

- Função: Posiciona o EndEffector para pontuação em L2/L3.
  - Componentes: 1x motor com caixa de redução 3:1 + sistema de corrente/roda dentada.
- 

## EndEffector

- Função: Interage diretamente com os elementos do jogo (pontuação do coral/remoção de algas).
  - Componentes: Mecanismo com 1 motor e rodas flexíveis de 2.5 polegadas (design personalizável).
- 

## Melhorias futuras

- Adicionar vision processing (ex: Limelight) para alinhamento autônomo.
- Atualizar para tração swerve (se houver recursos disponíveis).

# Guia do Usuário e Montagem

Nessa página será mostrado o Guia do Usuário juntamente com passos críticos da montagem

---

## Guia do Usuário

### Controles do Driver:

- Botão A: Pontuação no L1 (Pontuação via Backpack)
  - Botão B: Pontuação no L2 (Posicionamento da junta no L2 -> Pontuação)
  - Botão Y: Pontuação no L3 (Posicionamento da junta no L3 -> Pontuação)
  - Gatilho Direito: Intake pela backpack (Coleta via Backpack -> Armazenamento Backpack)
  - Gatilho Esquerdo: Pontuação no L1 (Coleta via Outtake)
  - Botão Start: Posição Home (Posicionamento da junta na posição 0)
- 

### Fluxo de Ações:

1. Posicionamento na junta -> Coleta pelo EndEffector → Armazenamento → Posicionamento da junta → Pontuação -> Retorno do EndEffector para o home
  2. Intake via backpack -> Armazenamento -> Pontuação
- 

### Problemas Comuns:

- 0 do encoder relativo: Verifique firmware do SPARK MAX e conexões de energia.
  - Encoder descalibrado: Rezerar o encoder do NEO via software.
- 

## Montagem & Manutenção

### Passos Críticos:

- Ajuste da tensão da corrente da junta (corrente #35).
- Calibração: Zerar o encoder do NEO após a montagem e garantir que o robô vai ser ligado na sua posição inicial.





# CAD e Código do CoreBot

Nessa página será mostrado o CAD no Onshape, juntamente com o código base do CoreBot no GitHub

---

CAD: [LINK](#)

---

Código: [LINK](#)

---

GitHub: [LINK](#)

O código acima se trata de uma base, os valores devem ser alterados de acordo com o robô da equipe.