

ROBÔ GARI

Colégio Eniac

Miguel Silva Moura, João Pedro Izoli Mattos

117242019@eniac.edu.br, 107242019@eniac.edu.br

Plano de Pesquisa

1. Dados dos Autores:

Autor 1	João Pedro Izoli Mattos		
e-mail	107632019@eniac.edu.br	Contato	+55 11 93237-8668
Autor 2	Miguel Silva Moura		
e-mail	117242019@eniac.edu.br	Contato	+55 11 96065-4243

2. Dados dos Orientadores:

Orientador 1	Janete Tinte Pereira
Orientador 2	William Alexander Furtado Rodrigues
Orientador 3	Victor Indalecio

3. Dados do projeto

Qual o tema da pesquisa?
Sustentabilidade

Questão ou problema identificado

A coleta de resíduos sólidos nos grandes centros urbanos é feita manualmente pelos "lixeiros" que fazem o recolhimento tradicional, ou seja, pegam os sacos de restos das ruas, jogam nos caminhões e a destinação final, geralmente ocorre em aterros sanitários.

Esse procedimento está muito distante de ser a escolha ideal, pois não há separação dos materiais que poderiam ser reaproveitados, contribui para o aumento de poluição, obriga os profissionais a percorrer muitos quilômetros em

apenas um dia e os mesmos estão sujeitos a acidentes pelo descarte incorreto de alguns tipos de despojos (por exemplo: vidros quebrados). Qual seria o procedimento ideal a ser realizado no que tange a coleta de “lixo”? O que poderia ser feito para ajudar os “lixeiros”?

Hipótese ou questão de pesquisa

Hipótese 1: A coleta seletiva tem como objetivo separar os materiais em resíduos sólidos, orgânicos (podem ser reaproveitados) e “lixo” (não pode mais ser reaproveitado).

Hipótese 2: Desenvolver técnicas de coleta de resíduos sólidos usando a tecnologia como ferramenta.

Objetivos

Utilizar a tecnologia para criação de um jogo onde um cientista recolherá peças que serão utilizadas na construção de um robô lixeiro, que irá fazer com que o trabalho diário dos “lixeiros” se torne mais eficiente, prático e sustentável.

Descrição detalhada dos materiais e métodos (Procedimentos) que serão utilizados no desenvolvimento do projeto.

Para a realização do projeto será utilizada a plataforma de desenvolvimento de jogos “Construct ” que está disponível pelo navegador.

Para melodia e/ou efeitos sonoros os sites “Chrome Music Lab” e “MixKit”.

Referências Bibliográficas para o Projeto. (Pelo menos duas)

QUAIS são os tipos de coleta de lixo e seu destino? **Blog Contemar Ambiental.**

17 jun. 2020. Disponível em: <http://blog.contemar.com.br/coleta-de-lixos-tipos-e-destino/> Acesso em: 05 jul. 2022.

FERREIRA, P. Falta consciência: garis sofrem lesões com lixo mal-embalado.

Jornal O Tempo, 2 jun. 2019. Disponível em: <https://admqualita.com.br/falta-consciencia-garis-sofrem-lesoes-com-lixo-mal-embalado/>. Acesso em: 03 ago. 2022.

4. Cronograma

Mês	Agosto				Setembro				Outubro			
Principais atividades	S1	S2	S3	S4	S1	S2	S3	S4	S1	S2	S3	S4
Início do projeto	x											
Planejamento do projeto		x	x									
Execução do projeto				x	x	x	x					
Ajustes do projeto								x	x			
Encerramento do projeto										x		
Apresentação no Adamastor											x	

Resumo

O jogo foi desenvolvido com uso das plataformas "Construct 3" e o "Piskel". Ele aborda a seguinte situação: o protagonista (que é um cientista) busca criar um robô que irá ajudar os "lixeiros" na execução de seu trabalho. Para isso é necessário coletar peças durante cada fase do jogo. As mesmas serão utilizadas para confecção do robô lixeiro. O projeto é um jogo plataforma 2D, que foi configurado em 32 bit, com jogabilidade média e feito em programação tipo blocos. Esperamos que com isso seja possível a elaboração de mais ideias do gênero para um trabalho mais eficiente e consciente em nossa sociedade. Ao analisar os dados que utilizamos, também desenvolvemos uma visão mais ampla sobre o bom uso da tecnologia e sobre a responsabilidade ao descartar determinados resíduos.