Andreino 3.0.0

In questa versione dell'Arduino vengono aggiunti due sensori ultrasuoni i quali, permettono di riconoscere la distanza tra la macchina e un oggetto

(avanti e indietro), permettendo a quest'ultima di fermarsi quando è troppo vicina a un corpo.

Il sensore in questa versione non fa una lettura dei 2 sensori ad ultrasuoni per ogni lettura del sensore a infrarossi; Ma fa una 2 letture ultrasuoni per ogni N. letture del sensore a infrarossi (in quanto leggere ogni volta il sensore ad ultrasuoni è uno spreco, che comprometterebbe la velocità di lettura per secondo del sensore a infrarossi), comportando così un notevole miglioramento nel seguire la linea.

Inoltre presenta alcuni aggiustamenti (FIX) nella parte software.