



Para desenvolver esse projeto nos dividimos em dois grandes grupos: Os engenheiros e programadores, um cuidando de toda montagem e pesquisa sobre os robôs enquanto o outro lidava com a parte lógica do projeto.

Obviamente houveram muitos problemas em toda a produção, um deles veio da engenharia, onde o nosso primeiro modelo de robô não se adaptou às nossas necessidades pois ele não suportava os sensores que estamos usando atualmente (infravermelho e de cor).

Por ter como base um sensor que identifica as cores, assim que ele identifica a cor verde ele inicia o programa, e quando vê a cor vermelha ele para.

Para o robô andar, ele procura sempre o menor nível de luz que, no caso, é o preto. Na programação, definimos que, quando ele identificasse a cor branca ele viraria para a direita, e quando visse a cor preta para a esquerda, por isso ele faz zigue-zague.