



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.

## **APRESENTAÇÃO NO CANVA SOBRE O PROJETO**

[https://www.canva.com/design/DAFv06JCXUQ/KXSrqVehX\\_A8bmfl7jEsvA/edit?utm\\_content=DAFv06JCXUQ&utm\\_campaign=designshare&utm\\_medium=link2&utm\\_source=sharebutton](https://www.canva.com/design/DAFv06JCXUQ/KXSrqVehX_A8bmfl7jEsvA/edit?utm_content=DAFv06JCXUQ&utm_campaign=designshare&utm_medium=link2&utm_source=sharebutton)