

Nome: Matheus Elias Cruz

RA.:221181670

Vídeo: https://www.youtube.com/watch?v=mbV9iBxrRnw&ab_channel=MatheusElias

Github: <https://github.com/MatheusEliasC/Webots/blob/main/controller.c>

Explicação do código:

Para fazer com que o robô se movimente, a função `iniciarRobo()` é chamada e nela é aplicada uma alteração infinita na posição dos motores do robô. Em seguida, num loop infinito, damos a velocidade do robô e verificamos a colisão com algum obstáculo.

A função `defCaixaPos()` tem como funcionalidade identificar se a caixa é leve, através dela, percebemos se a posição das caixas foi alterada.