

## BIBLIOTECA

```
from time import sleep
```

*A função dessa biblioteca é de tempo.*

```
from ev3dev.ev3 import *
```

*A função dessa biblioteca é importar os sensores.*

## PORTAS

**Porta 2:** Gyro

**Porta 3:** Color

**Porta 4:** Infrared ou Ultrasonic

## SENSORES

```
us = UltrasonicSensor(Porta do Robô('in4'))  
us.mode='US-DIST-CM'  
us.value()
```

*A função do UltrasonicSensor serve para medir a distância, por exemplo se houver obstáculos.*

```
gy = GyroSensor(Porta do Robô('in2'))  
gy.mode='GYRO-ANG'  
gy.value()
```

*A função do GyroSensor é saber, ajustar o ângulo que o robô terá que dá, por exemplo se ele sair da linha preta, ele irá girar até voltar.*

```
cl = ColorSensor(Porta do robô('in3'))  
cl.mode= 'COL-REFLECT'  
cl.value(Seria o número da cor(ex: Branco(6)))
```

*A função do ColorSensor é identificar a cor, por exemplo a cor da linha, onde o robô está andando.*

## OBS:

*Entrada seria (ex: in4), a saída seria (ex:'OutB' e 'OutC')*