**Objetivo**

O objetivo desse projeto é utilizar o sensor óptico(TCRT5000), que é um sensor para identificar obstáculos a sua frente e possui varias aplicações na robótica.

**Materiais**

seguir será passada toda a lista de componentes e materiais que foi usado nesse projeto;

* Arduino uno;
* 1 TCRT5000;
* Cabo USB;
* Jumpers;

**Montagens**

A sua montagem é a mesma que a do projeto de sensor de PIR, utilizamos apenas três jumpers também, para conectar o sensor no arduino.  Ligar o coletor do transistor na porta A5 do arduino Uno.

**Código**

No código  declaramos nossas variáveis, um pino onde será colocado o sensor e variável para armazenar o valor analógico. No void loop colocamos a sequência da nossa programação.

Que também utilizamos “if” e “else”, como o outro sensor(PIR).