**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:**

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

* Sensor óptico (TCRT5000);
* Jumpers;
* Placa Arduino;

**Montagem:**

Utilizamos apenas três jumpers 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.

Utilizamos “if” e “else” para definir as ações.