**14/03/2023 14h40**

Iniciou-se o teste com o sensor Atlas-ENV50, que não estava apresentando valores adequados.

Usou-se o código de calibração, existente no arquivo TesteSensores-ENV50-calibrate.ino, retirado dos exemplos da biblioteca disponibilizada pelo fabricante.

Na primeira execução, deve-se deixar o sensor no AR, abrir o console do Arduino, configurar para que ele envie apenas CR (carriage return/retorno de carro), e enviar o omando cal,clear.

Na sequência, deve-se enviar o comando cal (esse comando calibra o sensor com 100%).

Logo depois, deve-se ainda habilitar o envio do valor de porcentagem pelo sensor, para isso, digita-se o comando O,%,1

Após a execução desse processo, os valores lidos pelo sensor em qualquer tipo de solução devem estar próximos da realidade.