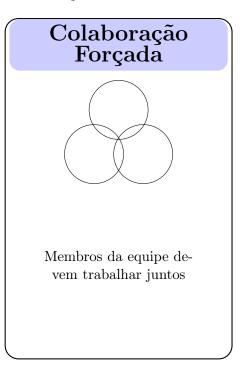
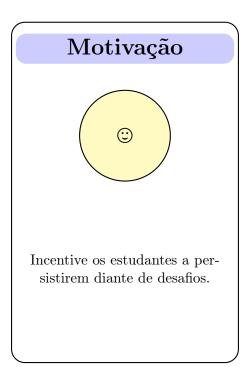
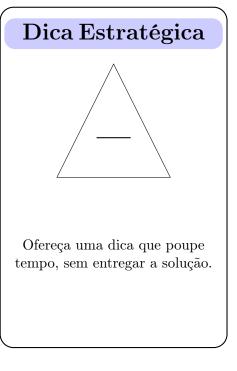
#### 3.4.1 Baralho Pedagógico MAPEAR

Cartas que representam conceitos-chave de PC e intervenções pedagógicas, permitindo atividades lúdicas desplugadas, simulações e apoio à mediação docente.

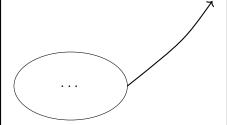






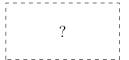


#### Reflexão



Peça que os alunos parem e reflitam sobre sua estratégia.

## Exploração Livre



Permita que os alunos experimentem sem regras.

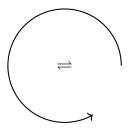
## Erro Produtivo



?

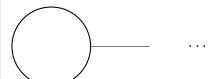
Valorize os erros como oportunidade de aprendizado.

## Rotatividade



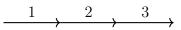
Troque papéis entre os membros da equipe.

## Abstração



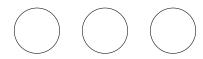
Simplifique o problema, ignorando detalhes irrelevantes.

## Algoritmo



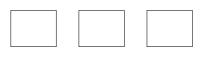
Crie uma sequência de passos lógicos para alcançar o objetivo.

## Padrões



Encontre repetições e semelhanças para resolver mais rápido.

## Generalização



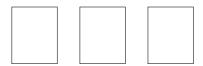
Use a mesma lógica em diferentes situações.

#### Decomposição



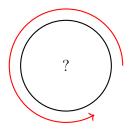
Divida problemas grandes em partes menores.

## Sequência Lógica



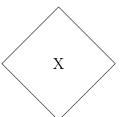
Siga uma ordem clara de ações para alcançar o objetivo.

## Depuração



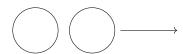
Identifique e corrija erros no raciocínio ou código.

#### Pensamento Crítico



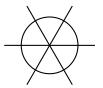
Avalie alternativas e escolha a melhor solução.

#### Sensores



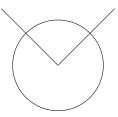
Detecte informações do ambiente (luz, distância, som).

#### Engrenagens



Partes mecânicas podem multiplicar força e movimento.

### Atuadores



Produza ações: motores, LEDs, braços robóticos.

#### Programação de Robôs



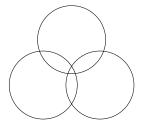
Crie comandos que dizem ao robô como agir.

### Modularização



Monte projetos dividindo em módulos reutilizáveis.

## Colaboração



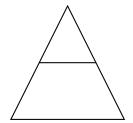
Trabalhe em equipe para criar soluções mais criativas.

#### Controle e Feedback



Robôs ajustam suas ações de acordo com os resultados.

## Criatividade



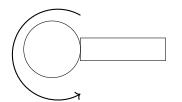
Inove combinando ideias e criando projetos originais.

## Sensor Ultrassônico



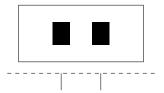
Mede distância por eco. Útil para desviar de obstáculos e mapear o ambiente.

#### Motor DC



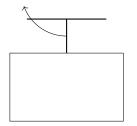
Gira continuamente. Controle de velocidade via PWM e sentido via ponte H.

## Sensor de Linha



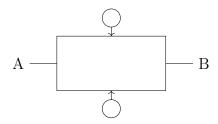
Detecta contraste claro/escuro para seguir trilhas. Base para seguidores de linha.

#### Servo Motor



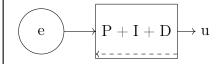
Controle de posição angular. Ideal para braços, garras e direções precisas.

#### Ponte H



Controla sentido de rotação do motor invertendo polaridade (frente/ré).

## PID Simples



Controle com proporcional, integral e derivativo para correções mais estáveis.

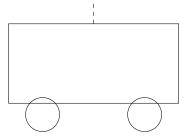
#### PWM



largura do pulso

Modulação por largura de pulso para controlar potência: velocidade e brilho.

#### Chassi e Transmissão



Estrutura mecânica, rodas e eixos. Pensa-se em peso, atrito e estabilidade.

### Energia e Bateria



5 - 9 V

Gestão de energia, autonomia e segurança. Dimensione tensão e corrente.

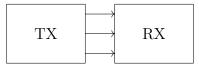
### Modularização (Funções)

lerSensor()

atuarMotor()

Separe tarefas em funções reutilizáveis para simplificar e testar melhor.

# Comunicação Serial/Bluetooth



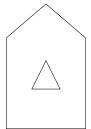
Troca de dados entre placas e celular. Útil para telemetria e comandos.

## Teste e Depuração



Use monitor serial, casos de teste e logs para achar e corrigir erros.

#### Segurança



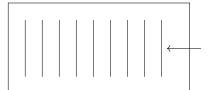
Proteja olhos e mãos, isole fios, verifique curtocircuitos e aquecimento.

### Documentação



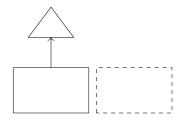
Registre versões, esquemas e decisões. Facilita colaboração e manutenção.

#### Protoboard e Fiação



Monte circuitos sem solda, organize fios e alimente corretamente os trilhos.

#### Pecas 3D e Reciclagem



Estruture com impressora 3D ou materiais recicláveis: leve, forte e barato.