* Introdução / Contextualização
  + Objetivos
    - Desenvolvimento do C/C++
    - Aplicar o aprendizado
    - Permitir a mobilidade autônoma de um robô com Arduino
  + O Arduino
  + O projeto
* Desenvolvimento do projeto
  + HW
  + SW
    - Camadas
  + Fases do projeto
    - Fases 1.2.3
      * Criação das APIs dos motores
      * Ativação e uso mouse PS2
      * Implementação de rotinas autônomas
    - Metas
      * Movimentar dentro do ambiente
      * Identificar / Desviar obstáculos
      * Cumprir uma missão
* Finalização
  + Dificuldades Encontradas (Finalização)
    - Rápida descarga da Bateria
    - Estruturação das rotinas
    - Imprecisões
      * Imprecisão do mouse
      * Diferentes tipos de pisos
    - Técnicas descartadas
      * Movimentação por sensoriamento luminoso
      * Mouse USB
      * Técnico de servo motor
  + Trabalhos Futuros
    - Comunicação sonora entre Dispositivos
    - Comunicação WIFI
    - Geo Localização
    - Detecção de obstáculos por ultrassom
    - Detecção de deslocamento por aceleração