Este documento visa avaliar os conhecimentos técnicos adquiridos pelos alunos ao longo do curso, visando aprimorar o conteúdo das aulas. Assim, é importante ressaltar que **este questionário é completamente anônimo**.

# Questões

## Por que é esperado que seja complexo reconhecer o verde dos dois lados ao mesmo tempo, nos novos marcadores de interseção?

* 1. Porque o código do caminhão não foi atualizado para reconhecer a cor verde.
  2. Porque a cor verde é muito difícil de ser detectada pelo sensor.
  3. Porque a presença de dois marcadores verdes pode fazer com que um sensor reconheça o verde antes de outro, causando uma tomada de decisão incorreta.
  4. Porque a iluminação no local das interseções não é adequada.

## Além da detecção da cor verde, qual outra função o algoritmo de verificação deve desempenhar ao lidar com os novos marcadores de interseção?

* 1. Calcular a velocidade do caminhão.
  2. Verificar se ambos os lados detectaram a cor verde antes de tomar uma decisão.
  3. Medir a temperatura ambiente.
  4. Controlar a pressão dos pneus do caminhão.

## Como você programaria o robô para detectar a cor verde em um lado e, em seguida, verificar se a cor verde também é detectada do outro lado?

* 1. Usando blocos de comando "Se... Então" para verificar a cor em cada lado e, em seguida, uma estrutura de controle de fluxo para verificar se ambas as detecções são verdadeiras.
  2. Usando apenas um bloco de comando "Se... Então" para verificar a cor em ambos os lados simultaneamente.
  3. Ignorando a detecção da cor do segundo lado, já que a primeira detecção já é suficiente.
  4. Criando um algoritmo complexo para calcular a média das leituras de cor dos dois lados.

## Qual seria a estratégia mais eficaz para garantir que o robô tome a decisão correta ao detectar a cor verde dos dois lados?

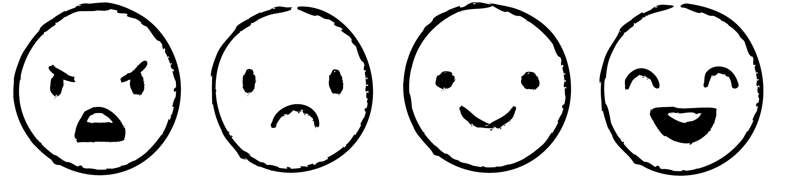
* 1. Verificar a cor em apenas um lado para economizar tempo de processamento.
  2. Verificar a cor em ambos os lados e tomar uma decisão com base na primeira detecção.
  3. Verificar a cor em ambos os lados e garantir que ambas as detecções sejam verdadeiras antes de tomar uma decisão.
  4. Aleatorizar a detecção da cor para manter o desafio interessante.

## Que tipo de variáveis você usaria para armazenar as leituras de cor dos dois lados e facilitar a comparação?

* 1. Variáveis booleanas.
  2. Variáveis numéricas.
  3. Listas.
  4. Strings.

# Sentimento

Como você se sentiu ao fazer o desafio com o robô? Marque uma carinha abaixo que corresponda ao seu sentimento.



Por qual motivo você escolheu essa carinha?

|  |
| --- |