**Ligações:**

**Componentes:**

* **Arduino**
* **Ponte H L298**
* **Sensor Ultrassônico HC-SR04**
* **Dois Motores DC**
* **Fonte de alimentação adequada para os motores**

**Ligações do Sensor HC-SR04:**

1. **VCC** do HC-SR04 -> **5V** do Arduino
2. **GND** do HC-SR04 -> **GND** do Arduino
3. **TRIG** do HC-SR04 -> **Pino 7** do Arduino
4. **ECHO** do HC-SR04 -> **Pino 8** do Arduino

**Ligações da Ponte H L298:**

1. **IN1** do L298 -> **Pino 9** do Arduino
2. **IN2** do L298 -> **Pino 10** do Arduino
3. **IN3** do L298 -> **Pino 11** do Arduino
4. **IN4** do L298 -> **Pino 12** do Arduino
5. **ENA** (pino de controle da velocidade do Motor A) -> **Pino 6** do Arduino
6. **ENB** (pino de controle da velocidade do Motor B) -> **Pino 5** do Arduino
7. **VCC** do L298 -> Fonte de alimentação para os motores (verifique a voltagem apropriada)
8. **GND** do L298 -> **GND** do Arduino e da fonte de alimentação

**Motores:**

* Conecte os terminais dos motores DC às saídas correspondentes da ponte H:
  + Motor A: **Saída A** (pinos do motor A na ponte)
  + Motor B: **Saída B** (pinos do motor B na ponte)