



### Introdução à Robótica Arduino





### Componentes necessários

| Referência              | Componente                          | Quantidade | lmagem | Observação   |
|-------------------------|-------------------------------------|------------|--------|--|
| Protoboard              | Protoboard 830 pontos               | 1          |        | No mínimo utilizar protoboard com 830<br>pontos  |
| Jumpers                 | Kit cabos ligação macho /<br>macho  | 1          |        |  |
| Sensor óptico reflexivo | Sensor óptico reflexivo<br>TCRT5000 | 1          |        | <ul> <li>Tensão de operação: 5VDC</li> <li>Corrente máxima: 60 mA</li> <li>Comprimento de onda: 950nm</li> <li>Distância máxima detecção: 15mm</li> <li>datasheet</li> </ul> |



| Led 5mm  | Led 5mm       | 1 |       | 1 LED alto brilho ou difuso (qualquer cor)  Você poderá utilizar também LEDs de 3 mm  na cor que desejar.  |
|----------|---------------|---|-------|--|
| Resistor | Resistor 150Ω | 2 | Ma    | 1 Resistor de 100Ω ou superior - usar no led emissor IR 1 Resistor de 150Ω ou superior - usar no led comum |
| Resistor | Resistor 10KΩ | 1 | Maria | 1 Resistor de 10KΩ<br>(usar no fototransistor)   |



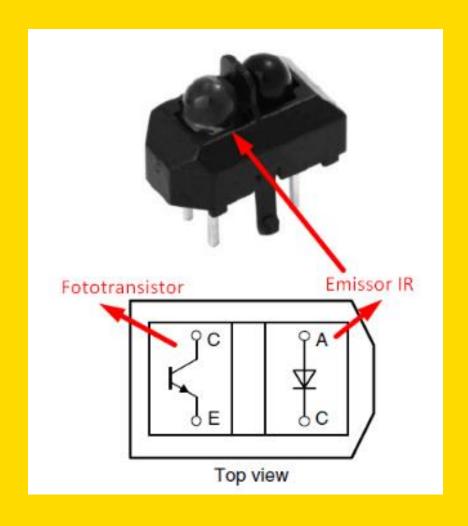
| Arduino UNO | Arduino UNO R3 | 1 |  | Você poderá utilizar uma placa Arduino UNO<br>original ou similar |
|-------------|----------------|---|--|---|
|-------------|----------------|---|--|---|

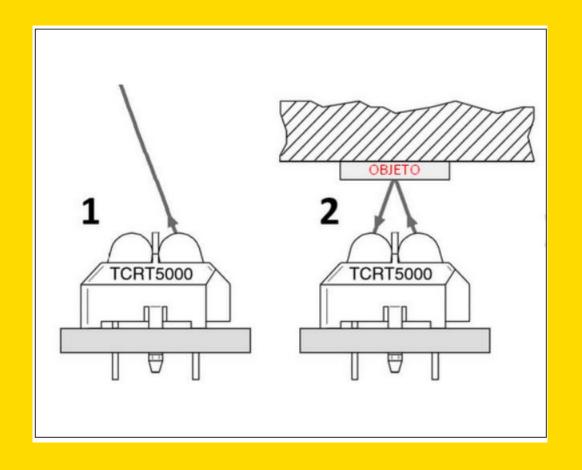


### **Objetivo**

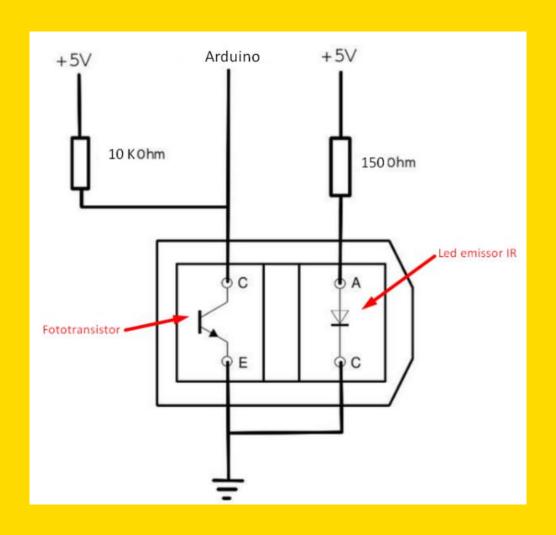
Criar um circuito para atribuir duas funções em um único sensor óptico reflexivo TCRT5000 para ligar e desligar um componente eletrônico qualquer. Neste projeto, o sensor óptico servirá como um interruptor para ligar e desligar um led ao identificar um objeto dentro da sua faixa de operação.



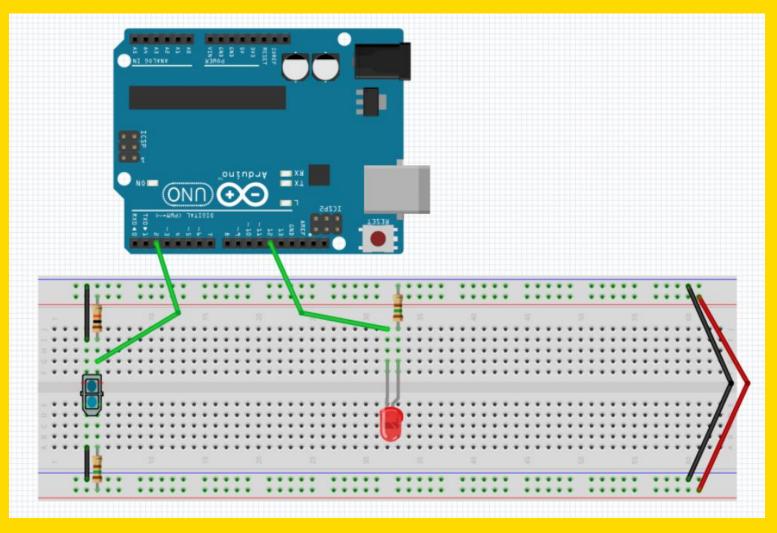




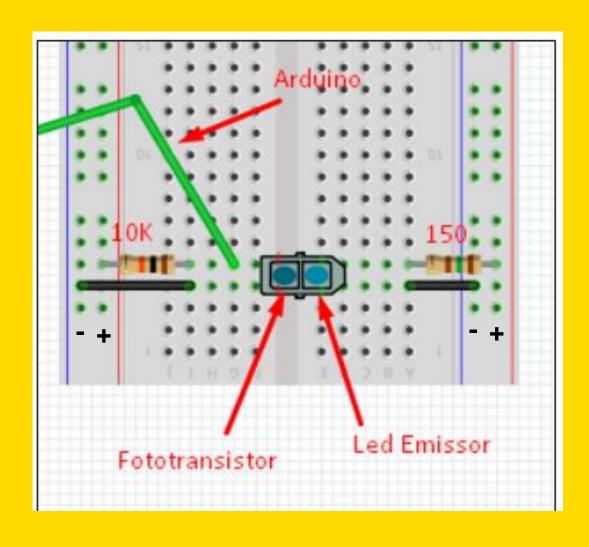














```
int pinLed = 12; // led conectado no pino digital 12
int pinSensor = 2; // foto transistor conectado no pino digital 2
void setup(){
 pinMode(pinSensor, INPUT); // define como entrada
 pinMode(pinLed, OUTPUT); // define como saída
 digitalWrite(pinLed, LOW); // led inicia apagado
void loop(){
 if (digitalRead(pinSensor) == LOW){
        digitalWrite(pinLed, HIGH); // acende o led
 }else{
        digitalWrite(pinLed, LOW); // apaga o led
```