

Planejamento do Robô:

Formato: dentro de 25 x 25

Caçamba: em cima, enclinada, divida em dois

Garra: mesmo modelo, porem menor e com elevador

Carapaça: Feita de 3D

Ev3 + Arduino

Componentes:

1. Ev3
  - 1.1. Dois sensores de luz/cor
  - 1.2. Sensor ultrassonico
  - 1.3. Motores (?)
2. Arduino
  - 2.1. Dois sensores de luz/cor
  - 2.2. Motor pra garra
  - 2.3. Motor pra caçamba
  - 2.4. Infravermelho