

# Projeto e implementação de robô autônomo seguidor de linha

**Willian Americano Lopes**

Universidade Tecnológica Federal do Paraná - Câmpus Pato Branco  
DAINF - Departamento Acadêmico de Informática

Orientador: Professor Fábio Favarim  
Co-orientador: Professor César Rafael clare Torrico

walopes23@gmail.com  
{favarim,torrico} @utfpr.edu.br

05 de dezembro de 2017

## 1 Introdução

## 2 Projeto e implementação

Sed iaculis dapibus gravida. Morbi sed tortor erat, nec interdum arcu. Sed id lorem lectus. Quisque viverra augue id sem ornare non aliquam nibh tristique. Aenean in ligula nisl. Nulla sed tellus ipsum. Donec vestibulum ligula non lorem vulputate fermentum accumsan neque mollis.

Sed diam enim, sagittis nec condimentum sit amet, ullamcorper sit amet libero. Aliquam vel dui orci, a porta odio. Nullam id suscipit ipsum. Aenean lobortis commodo sem, ut commodo leo gravida vitae. Pellentesque vehicula ante iaculis arcu pretium rutrum eget sit amet purus. Integer ornare nulla quis neque ultrices lobortis. Vestibulum ultrices tincidunt libero, quis commodo erat ullamcorper id.

# Bullet Points

- Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit
- Aliquam blandit faucibus nisi, sit amet dapibus enim tempus eu
- Nulla commodo, erat quis gravida posuere, elit lacus lobortis est, quis porttitor odio mauris at libero
- Nam cursus est eget velit posuere pellentesque
- Vestibulum faucibus velit a augue condimentum quis convallis nulla gravida

# Blocks of Highlighted Text

## Block 1

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Integer lectus nisl, ultricies in feugiat rutrum, porttitor sit amet augue. Aliquam ut tortor mauris. Sed volutpat ante purus, quis accumsan dolor.

## Block 2

Pellentesque sed tellus purus. Class aptent taciti sociosqu ad litora torquent per conubia nostra, per inceptos himenaeos. Vestibulum quis magna at risus dictum tempor eu vitae velit.

## Block 3

Suspendisse tincidunt sagittis gravida. Curabitur condimentum, enim sed venenatis rutrum, ipsum neque consectetur orci, sed blandit justo nisi ac lacus.

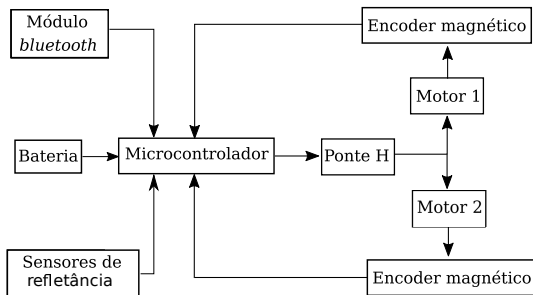
## Heading

- 1 Statement
- 2 Explanation
- 3 Example

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Integer lectus nisl, ultricies in feugiat rutrum, porttitor sit amet augue. Aliquam ut tortor mauris. Sed volutpat ante purus, quis accumsan dolor.

## Estrutura do robô

## Distribuição de peso na placa



**Figura 1:** Diagrama de funcionamento do hardware do veículo.

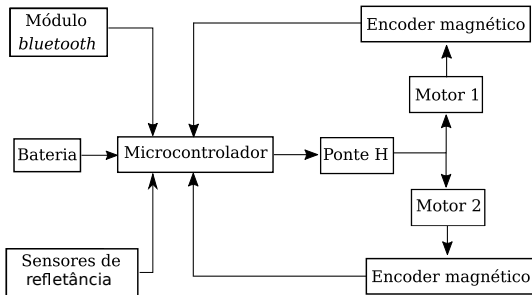


Figura 2: Diagrama de funcionamento do *hardware* do veículo.



Treatments	Response 1	Response 2
Treatment 1	0.0003262	0.562
Treatment 2	0.0015681	0.910
Treatment 3	0.0009271	0.296

Tabela 1: Table caption

# Theorem

Theorem (Mass–energy equivalence)

$$E = mc^2$$

## Example (Theorem Slide Code)

```
\begin{frame}  
\frametitle{Theorem}  
\begin{theorem}[Mass--energy equivalence]  
$E = mc^2$  
\end{theorem}  
\end{frame}
```

# Figure

Uncomment the code on this slide to include your own image from the same directory as the template .TeX file.

An example of the `\cite` command to cite within the presentation:

This statement requires citation [Smith, 2012].

# References



John Smith (2012)

Title of the publication

*Journal Name* 12(3), 45 – 678.

# Projeto e implementação de robô autônomo seguidor de linha

**Willian Americano Lopes**

Universidade Tecnológica Federal do Paraná - Câmpus Pato Branco  
DAINF - Departamento Acadêmico de Informática

Orientador: Professor Fábio Favarim  
Co-orientador: Professor César Rafael clare Torrico

walopes23@gmail.com  
{favarim,torrico} @utfpr.edu.br

05 de dezembro de 2017