

INTEP

Fig. da Foz

Intepsaurium

Bruno Monteiro
João Neto

Hardware:

- Atmega 328 - controlador
- Sharp GP2d120xj00f - sensor de distância
- LDR - resistência variável com luminosidade

Software:

- AVR Studio programação em linguagem c++

Funcionamento:

O Robot tem de fazer o seguimento da linha da pista, passar os tracejados, detectar os bonecos verdes e prateados, parar em cima deles durante 3 seg., seguir o tracejado e quando encontrar um obstáculo tem de contorna-lo e seguir o caminho.

Busca e Salvamento