

# Soccer.isr.uc.pt

## Mentor:

Tiago Caldeira

## Membros da equipa:

Carolina Silveira

Gil Azevedo

Adriana Martins

## Soccer B

O receptor de Infra-Vermelhos permite ao robot calcular a posição quase exacta da bola.



Os motores fazem com que o robot se possa mexer.



Os sonares permitem calcular distâncias em redor do robot.



Com a bussola, obtemos a orientação do robot.

