

Soccer .DEEC.uc.pt

Mentor:

Paulo França

Membros da equipa:

João Pedro Silveira

Soccer A

8-14

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.

