

SoccerLight_{.DEEC.uc.pt}

Mentor:

Mauro Martins

Membros da equipa:

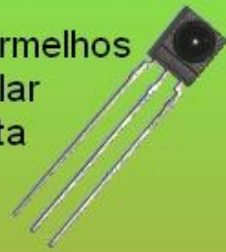
João Serra

Rui Almeida

Pedro Pinto

Soccer A
15-19

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.

