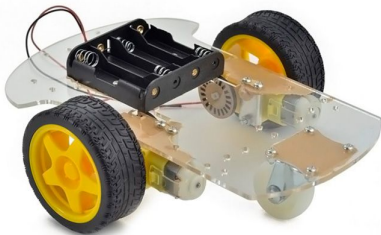


# Carro Seguidor de Linha

## Manual do Usuário

<b>Lista de Material</b>	<b>2</b>
1x Kit Chassi 2 Rodas Robótica Robô Projeto Arduino	2
1x Shield L293d Driver Ponte H Para Motor Arduino Mega E Uno	2
1x Suporte Case Box Para 4 Pilhas Aa Arduino Carro	2
1x Arduino Uno R3 Rev3 Atmega328 Com Cabo Usb	3
2x Sensor Ldr 5mm Fotoresistor Esp8266 Arduino	3
1x Led Smd Tv Blacklight 3535 6v 2w Lg 321b560b	3
1x Placa De Fenolite Ilhada 5 X 10 Cm Pcb Perfurada Padrão	3
<b>Programação</b>	<b>4</b>
Código 1	4
Código 2	4

## Lista de Material



1x Kit Chassi 2 Rodas Robótica Robô Projeto Arduino



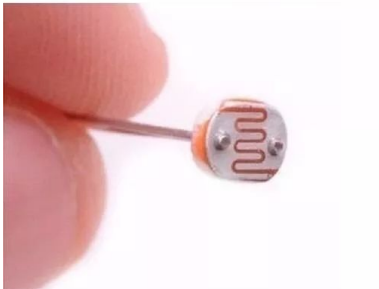
1x Shield L293d Driver Ponte H Para Motor Arduino Mega E Uno



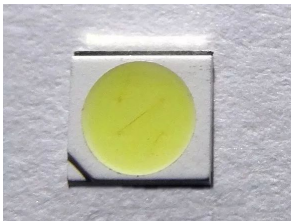
1x Suporte Case Box Para 4 Pilhas Aa Arduino Carro



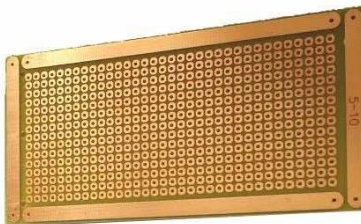
1x Arduino Uno R3 Rev3 Atmega328 Com Cabo Usb



2x Sensor Ldr 5mm Fotoresistor Esp8266 Arduino



1x Led Smd Tv Blacklight 3535 6v 2w Lg 32lb560b



1x Placa De Fenolite Ilhada 5 X 10 Cm Pcb Perfurada Padrão

# Programação

## Código 1

```
int Sensor1 = 4;
int Valor_Sensor1 = 0;
int Sensor2 = 5;
int Valor_Sensor2 = 0;

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  Serial.println("Teste dos sensores!");
}
void loop() {

  Valor_Sensor1 = analogRead(Sensor1);
  Valor_Sensor2 = analogRead(Sensor2);
  Serial.print(Valor_Sensor1);
  Serial.print(",");
  Serial.println(Valor_Sensor2);
  delay(25);
}
```

## Código 2

```
#include <AFMotor.h>
AF_DCMotor motor1(1, MOTOR12_64KHZ); // create motor #2, 64KHz pwm
AF_DCMotor motor4(4, MOTOR12_64KHZ); // create motor #2, 64KHz pwm

int Sensor1 = 4;
int Valor_Sensor1 = 0;
int Sensor2 = 5;
int Valor_Sensor2 = 0;

int limiteEsq = 960;
int limiteDir = 950;

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  Serial.println("Motor test!");
  motor1.setSpeed(90);
  motor4.setSpeed(90);
}
void loop() {
```

```
Valor_Sensor1 = analogRead(Sensor1);
Valor_Sensor2 = analogRead(Sensor2);

if ((Valor_Sensor1 > limiteEsq) && (Valor_Sensor2 > limiteDir)) {
    motor1.run(BACKWARD);
    motor4.run(FORWARD);
}

if ((Valor_Sensor1 < limiteEsq) && (Valor_Sensor2 > limiteDir)) {
    motor1.run(RELEASE);
    motor4.run(FORWARD);
}

if ((Valor_Sensor1 > limiteEsq) && (Valor_Sensor2 < limiteDir)) {
    motor1.run(BACKWARD);
    motor4.run(RELEASE);
}
}
```