

## Grupo 4 - Hummer

Diogo Vitorelli - Guilherme Gontijo  
Rodrigo Fonseca



1. **Orientação:** O robô se orienta pela luz polarizada.

# Estratégia

1. **Orientação:** O robô se orienta pela luz polarizada.
2. **Encontra linha:** Após detectar a parede, o robô gira em  $90^\circ$  parando. Fazendo isso, ele localiza a linha preta, e inicia a busca por blocos - sempre seguindo a linha.

# Estratégia

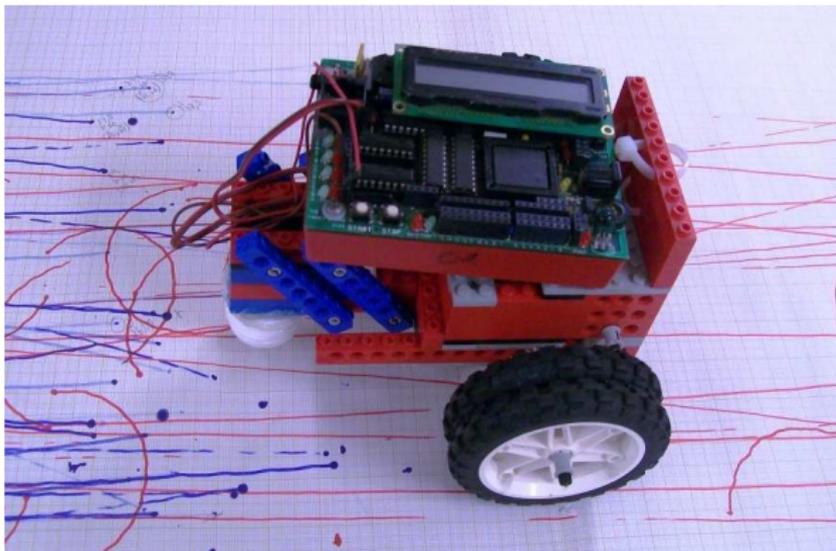
1. **Orientação:** O robô se orienta pela luz polarizada.
2. **Encontra linha:** Após detectar a parede, o robô gira em  $90^\circ$  parando. Fazendo isso, ele localiza a linha preta, e inicia a busca por blocos - sempre seguindo a linha.
3. **Identificação de bloco:** Utilizando o circuito para identificação de cores, o robô é capaz de definir se o bloco é preto ou não. No caso de encontrar um bloco preto ( petróleo), este é abandonado lateralmente a linha. Se encontra um bloco colorido (animais a serem resgatados), ele é encaminhado até a nossa base.

# Estratégia

1. **Orientação:** O robô se orienta pela luz polarizada.
2. **Encontra linha:** Após detectar a parede, o robô gira em  $90^\circ$  parando. Fazendo isso, ele localiza a linha preta, e inicia a busca por blocos - sempre seguindo a linha.
3. **Identificação de bloco:** Utilizando o circuito para identificação de cores, o robô é capaz de definir se o bloco é preto ou não. No caso de encontrar um bloco preto ( petróleo), este é abandonado lateralmente a linha. Se encontra um bloco colorido (animais a serem resgatados), ele é encaminhado até a nossa base.
4. **Sequenciação:** A busca por blocos continua até que o tempo expire ou os blocos sobre o lado do campo escolhido acabe.

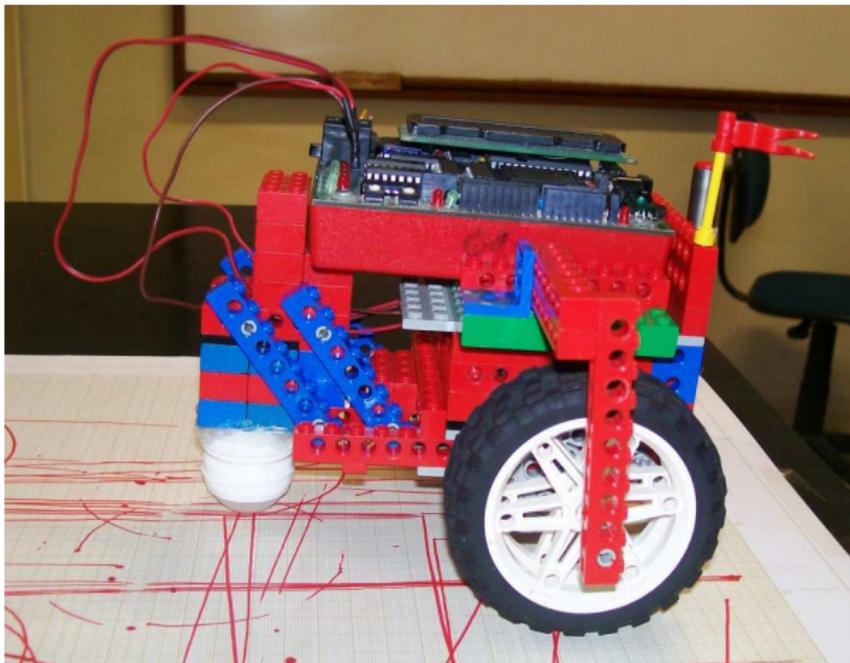
# Histórico

## TP1

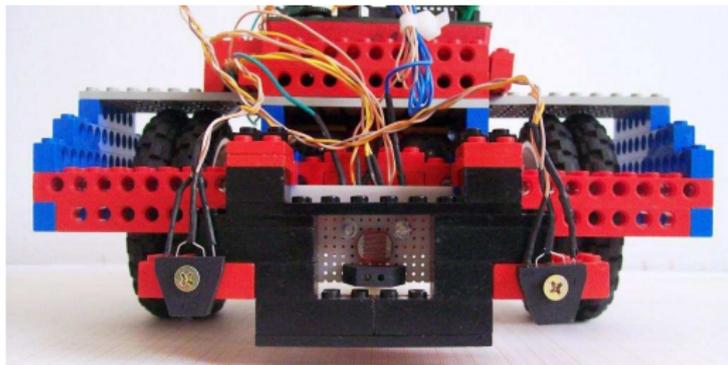


# Histórico

## TP2



## TP3



# Histórico

## TP4

