

# PROJETO ULTRASSÔNICO



**Motor 4/5 - Portas digitais 4 e 5 unidas**  
**Motor 6/7 - Portas digitais 6 e 7 unidas**

(Mandar Motor 4/5 frente)  
(Mandar Motor 6/7 frente)

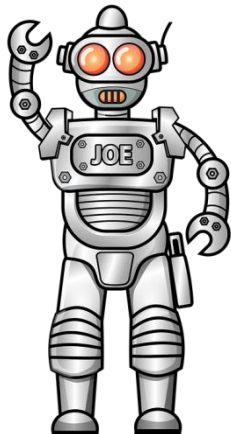
"Ultrasonic 2+9"- União das portas 2 e 9  
(Ultrasonic 2+9 < 25)

(Mandar Motor 4/5 reverte)  
(Mandar Motor 6/7 reverte)

Bloco de aguardar  
(1 Segundo)

(Mandar Motor 4/5 frente)  
(Mandar Motor 6/7 reverte)

Bloco de aguardar  
(1 Segundo)



Iniciar

Mandar Motor  
4/5 frente,  
Motor 6/7 fre...

Se  
Ultrasonic 2...

Mandar Motor  
4/5 rever.,  
Motor 6/7 rev...

Aguardar 1

Mandar Motor  
4/5 frente,  
Motor 6/7 rev...

Aguardar 1

Manda o carrinho para frente assim que iniciado

Determinando a distância para desviar do obstáculo

Se a distância for menor que 25 cm ele executa o comando  
Se não, o carrinho continua indo para frente

Quando identificado o obstáculo, primeiramente o carrinho vai dar ré  
\*Motores no sentido reverso

Tempo para o carrinho dar ré

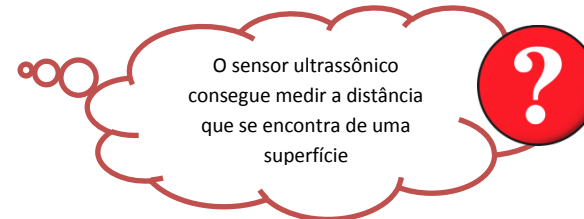
Agora, mandamos o carrinho fazer a curva para completar o desvio

\*Um dos motores indo para frente e o outro revertendo, para fazer o giro e realizar a curva

Ligamos o bloco final ao do começo para que ele volte a andar para frente  
Tempo para ele fazer a curva e retomar seu caminho



Para unir as portas 4/5 e  
6/7 passe o mouse sobre  
a porta 4 e 7, clique no  
ícone ▼ e marque a  
opção motor 4/5 // 6/7



O sensor ultrassônico  
consegue medir a distância  
que se encontra de uma  
superfície

