

## Introdução

### Transcrição

Bem vindo ao terceiro curso de Raspberry Pi! Nesse curso, iremos trabalhar no **PiBot**, um carrinho bem interessante, que iremos controlar através do browser, com vários recursos, entre eles câmera e *streaming*! Montaremos esse carrinho ao longo do curso.

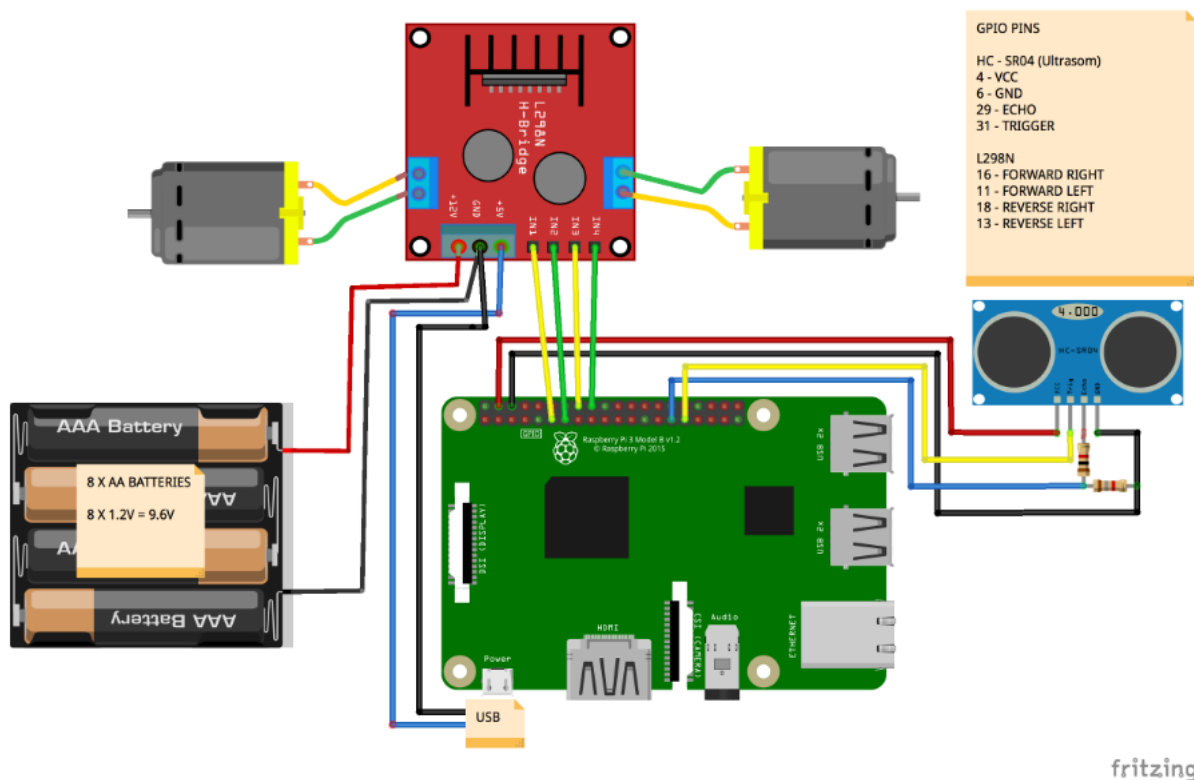
Se houverem dúvidas, não deixe de recorrer aos cursos anteriores: [Raspberry Pi: Da instalação ao Media Center](https://cursos.alura.com.br/course/raspberrypi-da-instalacao-ao-media-center) (<https://cursos.alura.com.br/course/raspberrypi-da-instalacao-ao-media-center>) e [Raspberry Pi: Controlando o mundo com GPIO](https://cursos.alura.com.br/course/raspberrypi-controlando-o-mundo-com-gpio) (<https://cursos.alura.com.br/course/raspberrypi-controlando-o-mundo-com-gpio>), nos quais são abordados assuntos como o *setup* do Raspberry Pi e o trabalho com o GPIO, coisas fundamentais para montarmos nosso carrinho.

### O projeto PiBot

No vídeo podemos ver o funcionamento do carrinho, ele é totalmente controlado de maneira remota, e como ele possui uma câmera, conseguimos ver tudo o que está à sua frente.

Além disso, o carrinho também possui um **sensor ultrassônico**, que irá permitir com que possamos medir a distância dos objetos à frente do carrinho.

Temos aqui [um projeto](https://s3.amazonaws.com/caelum-online-public/raspberry3/files/pibot.fzz) (<https://s3.amazonaws.com/caelum-online-public/raspberry3/files/pibot.fzz>) do [Fritzing](http://fritzing.org/) (<http://fritzing.org/>) que detalha um pouco o projeto:



Mas o que precisamos para construir o PiBot? É isso que veremos no próximo vídeo!

