

## Testando o sensor

### Transcrição

Com o código pronto, podemos testar o nosso sensor, rodando o script:

```
python3 ~/pibot/distancia.py
```

Agora coloque objetos à frente do carrinho, e veja a distância variando no console. Vale lembrar que o sensor mede distâncias de 2 centímetros a 4 metros.

Já temos um carrinho totalmente funcional, com motor e sensor funcionando, mas ainda temos mais para aprimorar no carrinho, vamos colocar uma câmera no carrinho e realizar *streaming* do que for capturado por ela.

Até o próximo capítulo!