

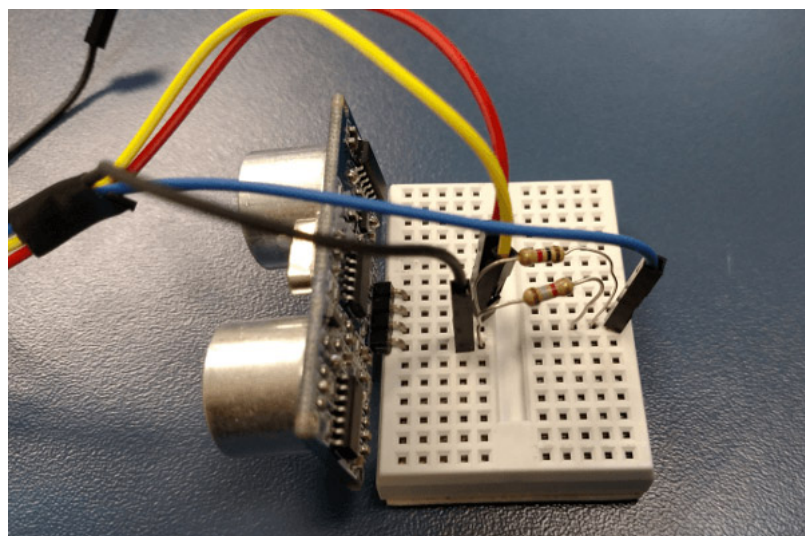
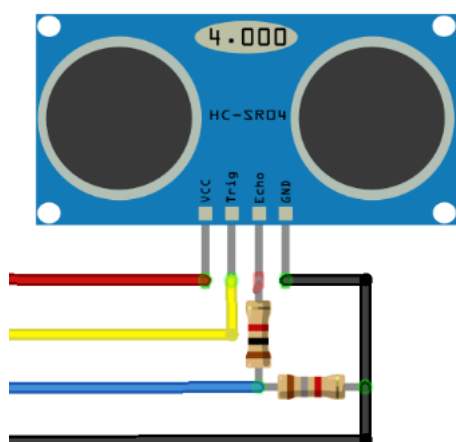
## Mãos na Massa: Montando o sensor

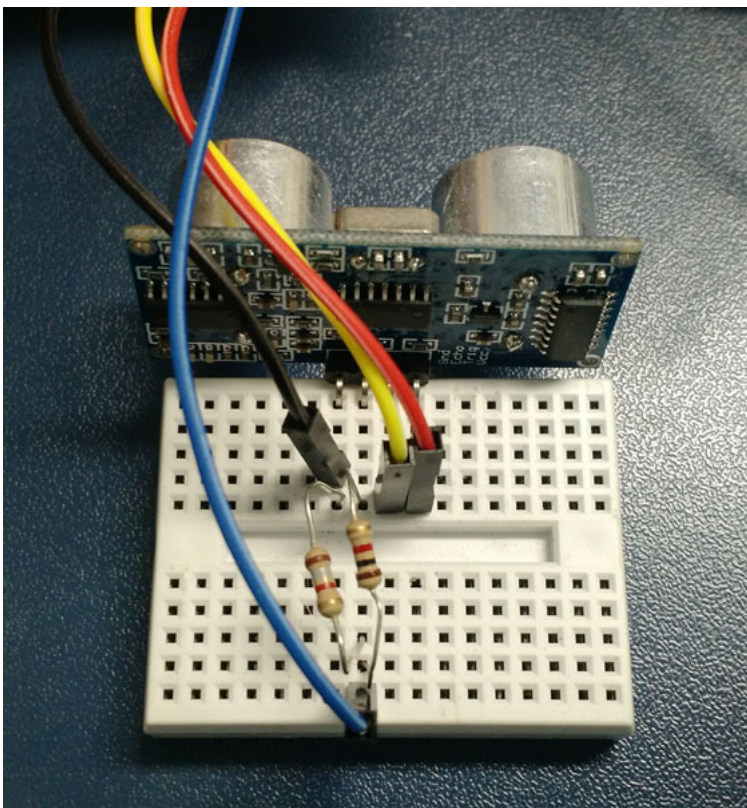
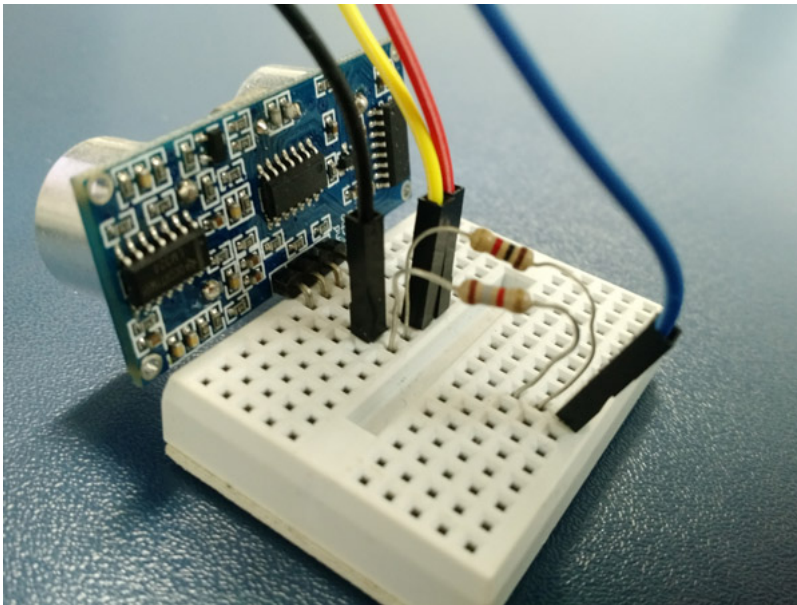
### Montando o sensor na protoboard

Conecte o sensor à mini protoboard e utilize os *jumpers* macho/fêmea para fazer a ligação dos seus pinos com o GPIO do Raspberry Pi.

Para o **Echo**, conecte um resistor de 1k. E para o **GND**, conecte um resistor 1k8, fazendo com que ele termine em um furo da mesma fileira que o resistor de 1k.

Na fileira onde as duas "pernas" dos resistores estão, coloque o *jumper* do **Echo**, logo os três ficarão na mesma fileira. E na fileira onde está a outra "perna" do resistor de 1k8, sairá o *jumper* do **GND**, ficando os dois na mesma fileira, como na imagem abaixo:





## Conectando no Raspberry Pi

Agora conecte o jumpers no Raspberry Pi. Os pinos **VCC** e **Trigger** serão conectados aos pinos 4 e 31, respectivamente. O *jumper* do **Echo** ficará conectado ao pino 29 e o do **GND** ficará conectado ao pino 6.

- VCC - Pino 4
- GND - Pino 6
- Echo - Pino 29
- Trigger - Pino 31

