

Início

```
graph TD; A([Início]) --> B[Pedido do número de pulsos ao Arduino Slave Left]; B --> C[Pedido do número de pulsos ao Arduino Slave Right]; C --> D[Cálculo das velocidades]; D --> E[Atualização da velocidade no PID]; E --> F[Aplicação do PID]; F --> G[Ativação das saídas PWM dos motores]; G --> H[Ativação das saídas de direção]; H --> I([Fim]);
```

Pedido do número de pulsos ao
Arduino Slave Left

Pedido do número de pulsos ao
Arduino Slave Right

Cálculo das velocidades

Atualização da velocidade no
PID

Aplicação do PID

Ativação das saídas PWM
dos motores

Ativação das saídas de
direção

Fim