



**INSTITUTO DE ENGENHARIA DE  
SISTEMAS E COMPUTADORES  
(INESC) DE COIMBRA**



**Exercícios - Nível Médio**

## Objetivos

Pretende-se com este trabalho colocar a interagir com robô **EDURobot** a traves da programando por blocos.

## Notas

O trabalho deve ser implementado e testado na placa de desenvolvimento DOIT ESP32 DevKit V1 do programa Arduino IDE, opcionalmente com uma ligação de porta série ao computador da bancada de trabalho.

Para obter informação sobre o ambiente de trabalho do Ardublock, consulte o link <http://blog.ardublock.com/>.

## Preparação

O robô deve estar montado como descrito pelo [guia de montagem](#).

## Recomendações

Para a realização deste trabalho prático recomenda-se a consulta da seguinte documentação:

- Documento tutorial 3 – Nível Médio

**MICROCONTROLADORES E SISTEMAS EMBEBIDOS****Preparação / Realização Laboratorial****Trabalho Preparação/Execução – EDURobot**

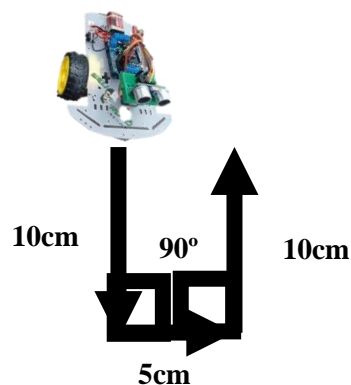
Alunos: \_\_\_\_\_ Grupo: \_\_\_\_\_ Turma: \_\_\_\_\_  
\_\_\_\_\_  
\_\_\_\_\_  
Professor: \_\_\_\_\_  
Classificação: \_\_\_\_\_

**Exercícios:**

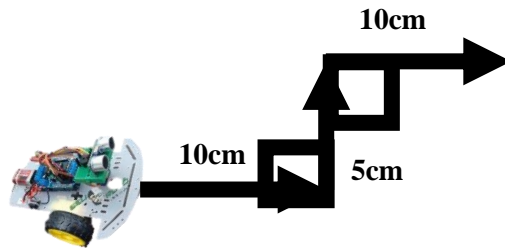
**1. Faça um programa em blocos que faça ligar uma das rodas durante alguns segundos e desligue a roda de novo vai fazer com que o robô rode. Descubra quanto segundos só precisos para fazer um angulo de 90 graus.**

Velocidade:	Tempo:	Graus:
255		90°
200		90°
180		90°

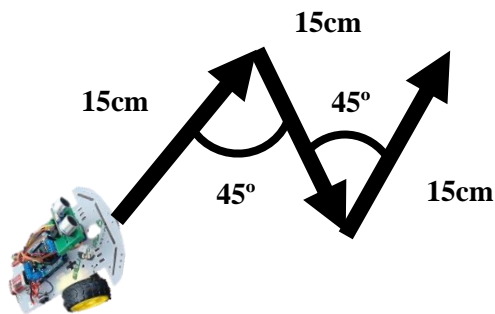
**2. Faça um programa em blocos que repita só uma vez como pode ver em baixo.**



3. Faça um programa em blocos que repita só uma vez como pode ver em baixo.



4. Faça um programa em blocos que repita só uma vez como pode ver em baixo.



5. Uso o bloco que ande em frente e pare a 10cm de um objeto.

