

iModBot



Respostas Nível Avançado

Elaborado por:

Abel Teixeira – 2180522 Samuel Lourenço – 2180356

Orientado por:

Carlos Neves Luís Conde

Resposta:

1. Exercício

Basic OTA Fobot.editUltrasonicPin(trig pin, echo pin); robot.distance(); Variable_Name distance() screen pin 14 12 robot.distance(); robot.distance(); robot.distance(); robot.distance(); robot.distance(); robot.distance(); robot.distance(); robot.distance();

2. Exercício

```
Basic OTA

Basic OTA

Fast

robot.setSpeeds(Fast, Average, Slow); Average

slow

150

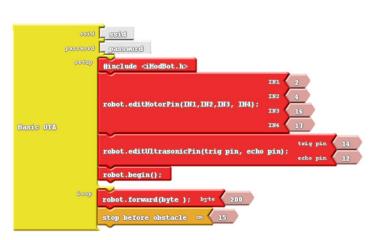
robot.begin();
```

V1.1 – 22/06/2021 Página 1 de 3



3. Exercício 4. Exercício

```
| Passic | P
```



6. Exercício

```
Basic OTA

| password | password |
| #include <iModBot.h>
| robot.begin();
| loop | brte_sent | 0 |
| robot.autoDrive(byte); | Variable_Name_Received | Rome |
```

V1.1 – 22/06/2021 Página 2 de 3



Os valores devolvidos para a variável "Nome" têm os seguintes significados:

- 0 Nada a reportar;
- 1 Múltiplas linhas encontradas;
- 2 Obstáculo encontrado;
- 3 Não foram encontradas linhas

Os valores que colocar a frente "byte_sent" que podem ser enviados são:

- 1- Rodar para a direita;
- 2 Rodar para a esquerda;
- 3 Seguir em frete;
- 4 Retroceder.

V1.1 – 22/06/2021 Página 3 de 3