Diario di lavoro

Luogo	SAM Trevano
Data	2019-01-18

Lavori svolti

Oggi abbiamo messo insieme le classi create nelle scorse lezioni e abbiamo creato la classe Explorer.java che fa muovere un robot in giro e se incontra un ostacolo lo evita usando i sensori di tatto e quello degli ultrasuoni. Quando passa su una linea nera si ferma il programma.

```
21
    自
22
          public static void main(String[] args) {
23
24
                   navigator.move();
    中
25
                   while(true) {
                       if(waitUltrasonicSensor.isFinished(false, DISTANCE)){
26
27
                           //Inserire cosa deve fare se è più vicino di 30 cm
28
                           navigator.stop();
29
                           navigator.setDirection('B');
30
                           navigator.move();
31
                           Thread.sleep(1500);
32
                           navigator.stop();
33
                           navigator.setDirection('F');
34
                           navigator.right(20);
35
                           Thread.sleep(2000);
36
                           navigator.setPower(80);
37
38
                       if (waitTouchSensorLeft.isFinished(0)) {
39
                           //gira a sinistra indietro
40
                           navigator.stop();
41
                           navigator.setDirection('B');
42
                           navigator.move();
43
                           Thread.sleep(1500);
44
                           navigator.stop();
45
                           navigator.setDirection('F');
46
                           navigator.left(20);
47
                           Thread.sleep(2000);
48
                           navigator.setPower(80);
49
50
                       if (waitTouchSensorRight.isFinished(0)) {
51
                           //gira a destra indietro
52
                           navigator.stop();
53
                           navigator.setDirection('B');
54
                           navigator.move();
55
                           Thread.sleep(1500);
56
                           navigator.stop();
57
                           navigator.setDirection('F');
58
                           navigator.right(20);
59
                           Thread.sleep(2000);
60
                           navigator.setPower(80);
61
62
                       if (waitLightSensor.isFinished(false, 50)) {
63
                           //Si ferma
64
                           navigator.stop();
65
66
67
               }catch(InterruptedException ie){
68
                   //Interrupted
69
70
```

Problemi riscontrati e soluzioni adottate

Con il sistema a gerarchia c'era un problema con il passaggio dei valori quindi abbiamo eliminato la gerarchia e lasciato tutte le classi asestanti.

Punto della situazione rispetto alla pianificazione
Siamo in ritardo per il cambio di programma

Programma di massima per la prossima giornata di lavoro Continuare la guida Testare l'explorer