LLA

Matheus Andreoli Vieira 2ºY Nº20

|  |  |
| --- | --- |
|  | 1. As portas que estão sendo utilizadas; 2. Direção que o robô vai andar; 3. Indica a potência do motor; 4. Tempo. |
|  | 1. A porta que está conectada ao robô; 2. Decide se o robô vai para frente, para trás ou parar; 3. Decide qual motor vai para a esquerda e qual vai para a direita, em embaixo decide qual porta vai ter mais potência; 4. Potência com a qual o motor vai funcionar; 5. Duração da rotação, quanto tempo o motor vai fazer tal movimento; 6. Após acabar o movimento, é nessa aba que se decide se o motor vai parar de vez (Brake) ou se vai desligar os motores, porém pela inércia ainda vai andar um pouco. |
|  | 1. A porta conectada a esse sensor; 2. Se esse sensor vai realizar a ação quando o botão for pressionado, solto ou já estiver sendo apertado ao ser ligado e for soltado. |
|  | 1. A porta conectada a esse sensor; 2. Se o sensor vai ser para perto ou longe; 3. Medida para a distância. |
|  | O número de vezes que o loop será feito. |
|  | Motor. |
|  | Faz o robô fazer sons. |
|  | Sensor de tempo. Determina o tempo até realizar a próxima ação. |
|  | Loop, usado para repetir uma ação. |
|  | Pode realizar uma ação ou outra dependendo da condição fornecida. |