

PRIMEIRO SEGUIDOR DE LINHA

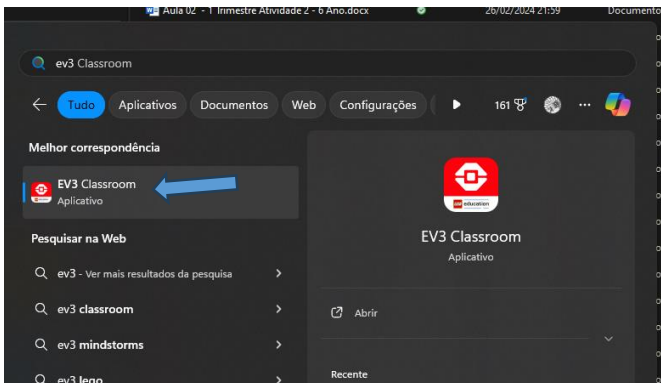


Figura 1: O primeiro passo é localizar o EV3

Procure pelo programa EV3 no seu computador. Você pode teclar a tecla do Windows e comece digitando "ev3". Outra opção é procurar um atalho na área de trabalho ou na barra horizontal abaixo da área de trabalho. Uma vez abrindo o programa, tende montar o primeiro programa seguidor de linha. Veja com seu grupo se vocês conseguem testar se seu robô consegue seguir alguma linha. Você consegue montar uma linha para testar o seu robô?

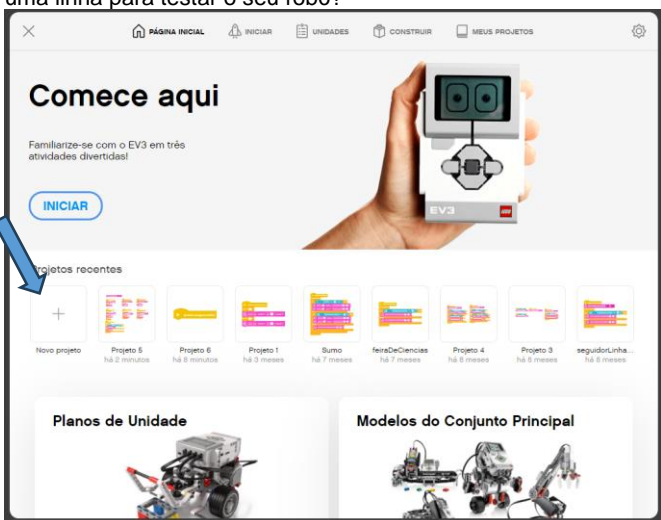


Figura 2: Para começar, clique em "Iniciar" após o programa abrir



Figura 3: Caso tenha fechado a janela anterior, clique em "Novo Projeto"

Motores



Figura 4: No menu lateral, você encontra as funções usadas no nosso programa, todas separadas por características semelhantes, como movimento, som entre outros

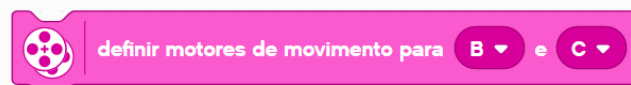


Figura 5: Defina no programa em quais as portas estão os motores grandes



Figura 6: Tente montar o seguinte programa, que fará o robô ir para frente por um pequeno tempo e parar

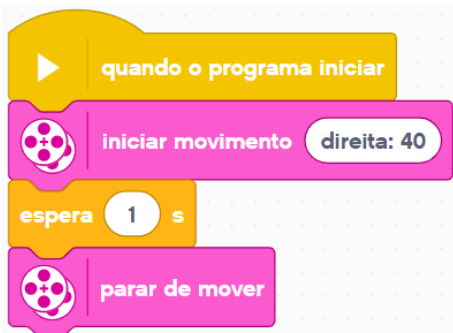


Figura 7: Tente um novo programa, clicando onde está escrito "reto: 0" e selecione uma direção diferente



Figura 8: Agora, coloque o loop "repete para sempre" para que o programa acima execute para sempre



Figura 9: Agora, o programa acima fará o robô andar se não tiver nenhum objeto na frente dele.



Figura 10: No menu lateral, você encontra as funções usadas no nosso programa, todas separadas por características semelhantes, como movimento, som entre outros

Note que na Figura 10: No menu lateral, você encontra as funções usadas no nosso programa, todas separadas por características semelhantes, como movimento, som entre outros temos um programa que será a base do nosso seguidor de linha.