

# RideSelect.py

Funkce pro vybírání a spuštění jízd.

## Přehled funkcí

### RunRide

```
RunRide()
```

Funkce pro spuštění vybraných jízd. Funkce jako první vyčistí displej a potom spustí smyčku, která běží dokud se nespustí jízda. Jako první ve smyčce se zkontroluje zda se má používat barevný senzor nebo menu. Pokud se má používat barevný senzor, ukáže se na kolečko na displeji pro ukázání používání barevného senzoru, pokud barevný senzor uvidí barvu nástavce kterou má nastavenou, rozsvítí se prostřední tlačítko danou barvou, zmáčknutím jakékoliv tlačítka kromě bluetooth, se spustí jízda dané barvy. Pokud se ale nemá používat barevný senzor, objeví se menu s výběrem jízd, každá jízda má své písmo a barvu, v menu se na displeji objeví písmeno dané jízdy a rozsvítí se podle ní i prostřední tlačítko, šipkami a prostředním tlačítkem lze zvolit danou jízdu. Jízdy se v programu nevybírají podle barvy nebo písmena ale podle jejich indexu. Každý soubor s jízdou má svůj index a položka v menu/barva z barevného senzoru, se přiřazuje k souboru s jízdou pomocí indexu.

### Použití

V hlavním menu zvolíte výběr/spuštění jízd. Pokud se na displeji objeví tlačítko, stačí na robota nasadit nástavec a pokud se objeví na prostředním tlačítku stejná barva jakou má nástavec, stačí zmáčknout jakékoliv tlačítko pro spuštění jízdy kromě bluetooth, to slouží pro vypnutí programu. Pokud se na displeji neobjevá kolečko ale písmeno, to znamená je nastaveno že robot nemá barvený senzor pro čtení nastavců. Objeví se menu ve kterém se vybere nástavec buď podle jeho barvy nebo se objeví na prostředním tlačítku tak na displeji se objeví písmeno dané jízdy, býváto první písmeno barvy nebo názvu nástavce.

## Použité parametry

Použité parametry jsou napsané ve formátu.

```
NÁZEV_PROMĚNĚ_V_SOUBORU = parameters.NÁZEV_PROMĚNĚ_V_PARAMETERS
```

Zda se má používat barevný senzor pro výběr jízd

```
USE_COLOR_SENSOR = parameters.USE_COLOR_SENSOR
```

Přiřazení jízd k barvám a písmenům

```
MATCH_COLOR_TO_RIDE = parameters.MATCH_COLOR_TO_RIDE
```

Nastavení portu pro horní barevný senzor

```
COLOR_SENSOR_PORT = parameters.COLOR_SENSOR_UP_PORT
```

Barvy nastavců

```
RIDE_COLORS = parameters.RIDE_COLORS
```