



Programação Intermediária - Menu de Sistema Intermediário



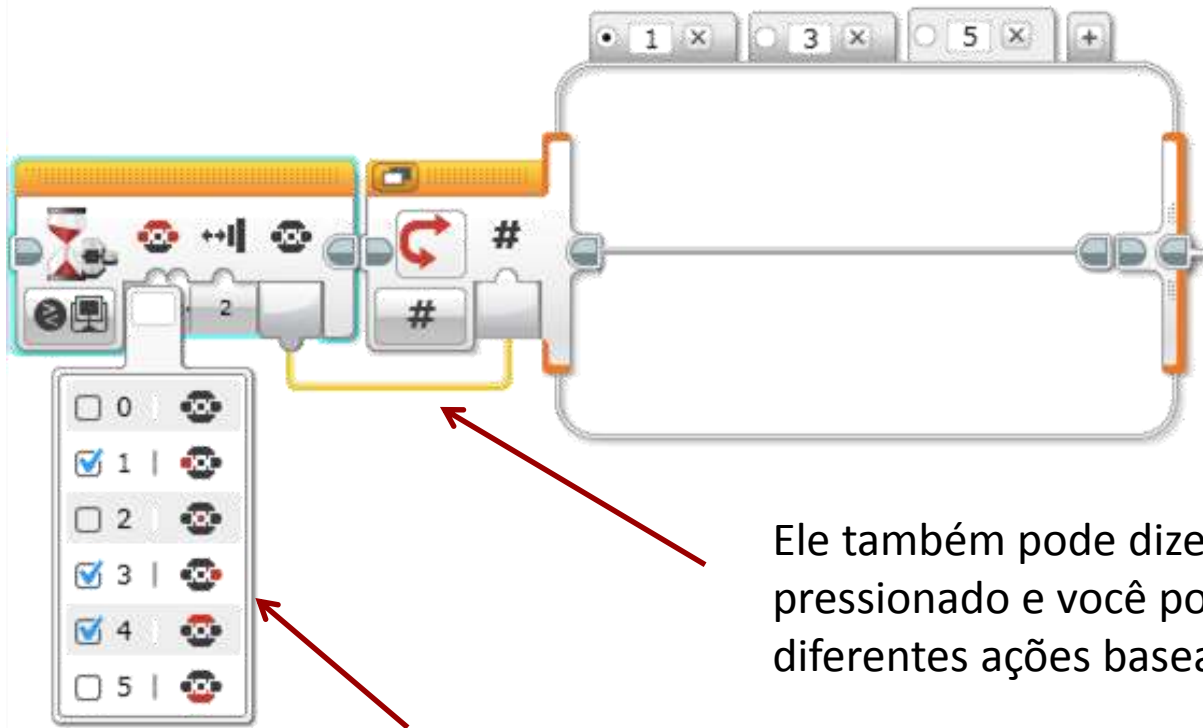
Por Droids Robotics

OBJETIVO: Um menu que nos deixa selecionar ações

- Um menu é uma maneira organizada de realizar ações baseadas em qual botão você pressiona
- Você precisará saber como usar os botões do bloco como “sensores” e você precisará usar o blocos de display para fazer um menu útil
- Na imagem, as ações são 4 – ir para a frente, para trás, para direita e para esquerda



Nova ferramenta: Usando o botão ID



Ele também pode dizer que botão foi pressionado e você pode tomar diferentes ações baseadas nisso.

Os blocos de “esperar por apertar botão” irão pausar sua programação até que um dos botões escolhidos seja pressionado

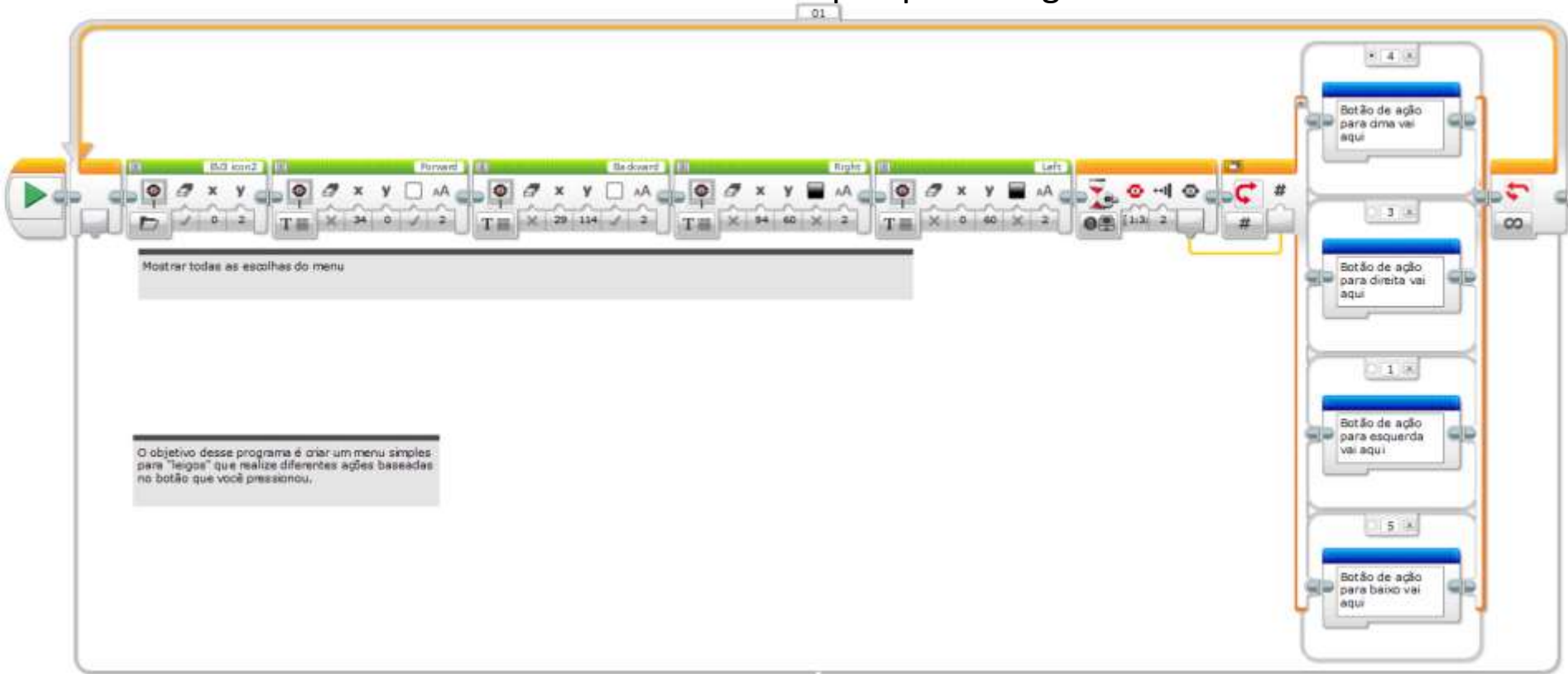
Outline/Pseudocódigo

1. Mostrar as ações na tela, para que o usuário saiba que botão realiza cada tarefa
2. Esperar que o usuário aperte um botão
3. Com base no botão apertado, mandar o código para a ação apropriada
4. Voltar para 1

-
- Agora... Com base no pseudocódigo acima, tente fazer um sistema de menu que lhe permita realizar 4 ações baseadas no botão apertado
 - O restante dessa apresentação te mostra como fazer isso. Nós recomendamos que você mesmo tente criar o código antes.

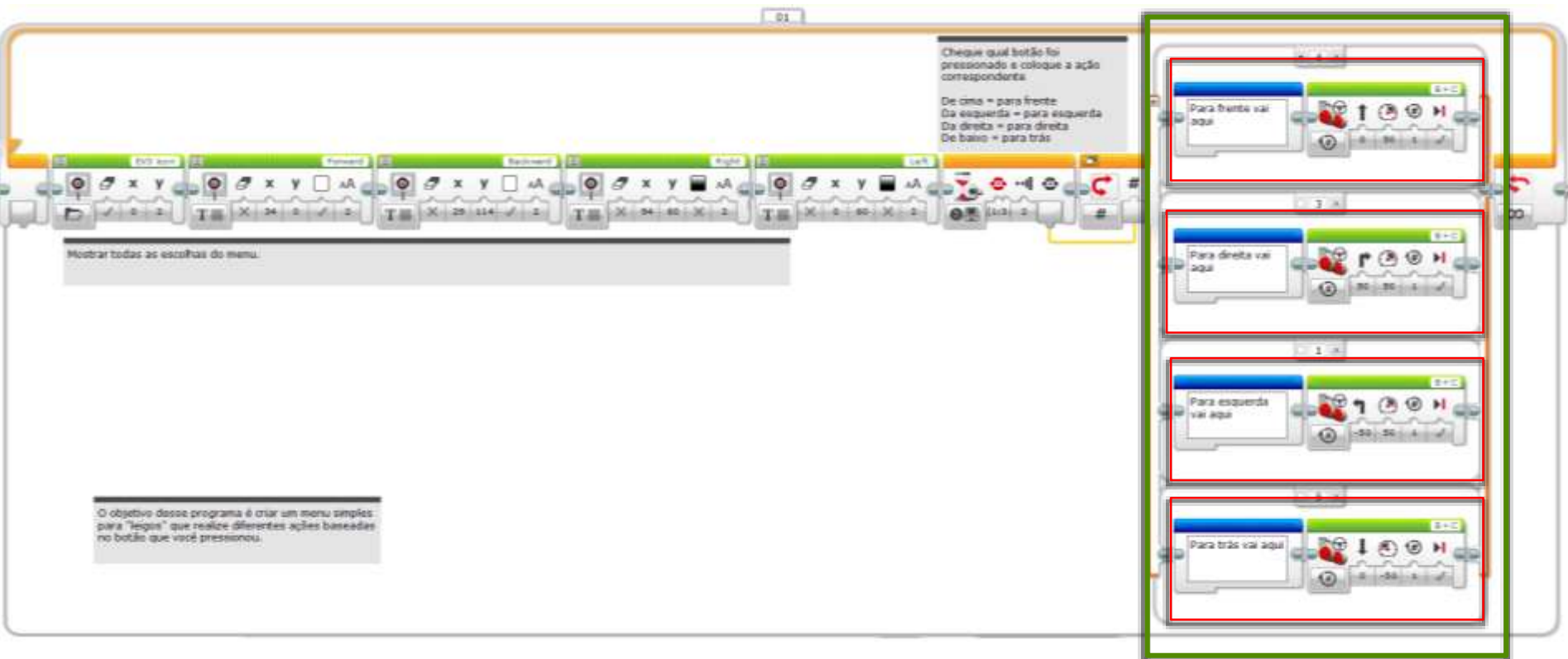
Passo 1: Crie um Sistema de Menu "Vazio"

Crie um sistema de menu sem qualquer código inserido



Passo 2: Adicionar ações

Adicionar ações para cada vertente.



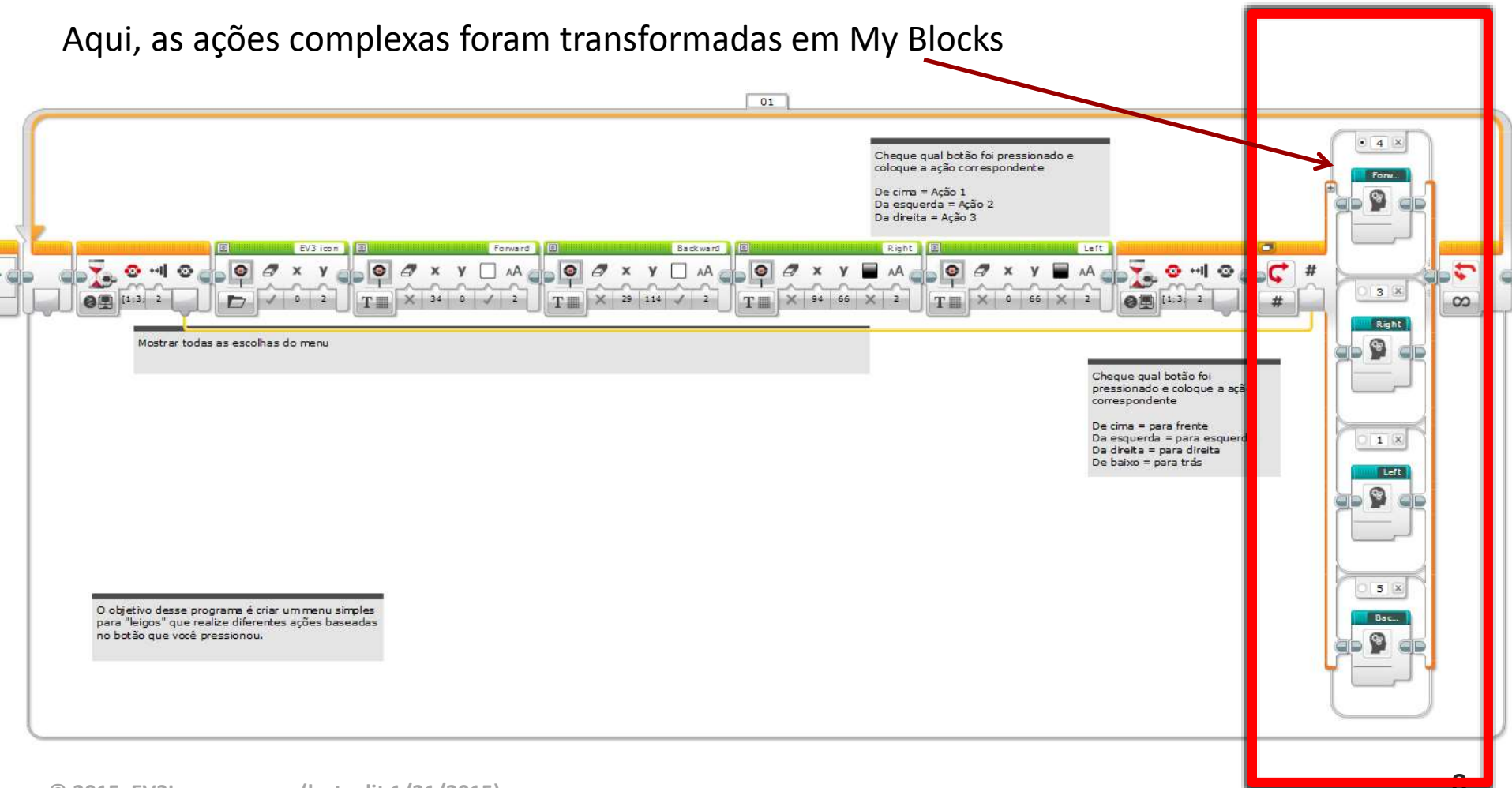
Passo 3a: Converter ações em My Blocks



- Você precisa converter um longo set de ações em seu próprio MyBlock
- Se você não sabe como fazer um MyBlock, vá para a aula de intermediária de My Blocks

Passo 3b: Adicionar ações

Aqui, as ações complexas foram transformadas em My Blocks

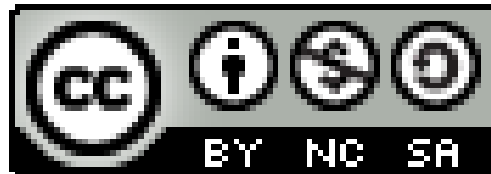


Sequenciador de missões

- As ideias nessa lição podem ser adaptadas para te ajudar a construir um sequenciador de missões para FLL.
Sequenciadores são úteis porque eles:
 - Permitem que você pule missões se você tem pouco tempo
 - Permitem que você repita missões que falharam
 - Permitem que você acesse missões de forma mais rápida (encontrá-las facilmente)

Créditos

- Essa aula foi escrita por Sanjay e Arvind Seshan da Droids Robotics
- Mais aulas em www.ev3lessons.com
- Tradução por equipes GEETec e P.E.A.R.



Esse trabalho é licenciado sob [Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/).