Guida all’utilizzo della libreria wait.h

Sommario

[Includere la libreria 2](#_Toc536189060)

[Configurazione dei sensori 2](#_Toc536189061)

[Utilizzo 4](#_Toc536189062)

## Includere la libreria

Prima di tutto creare un nuovo file o aprirne uno già esistente. Successivamente bisogna aggiungere la stringa di codice

#include "/path/wait.h" all’inizio della pagina che permette di importare i metodi della libreria wait.

Tra i doppi apici deve essere specificato il percorso in cui si trova il file della libreria.

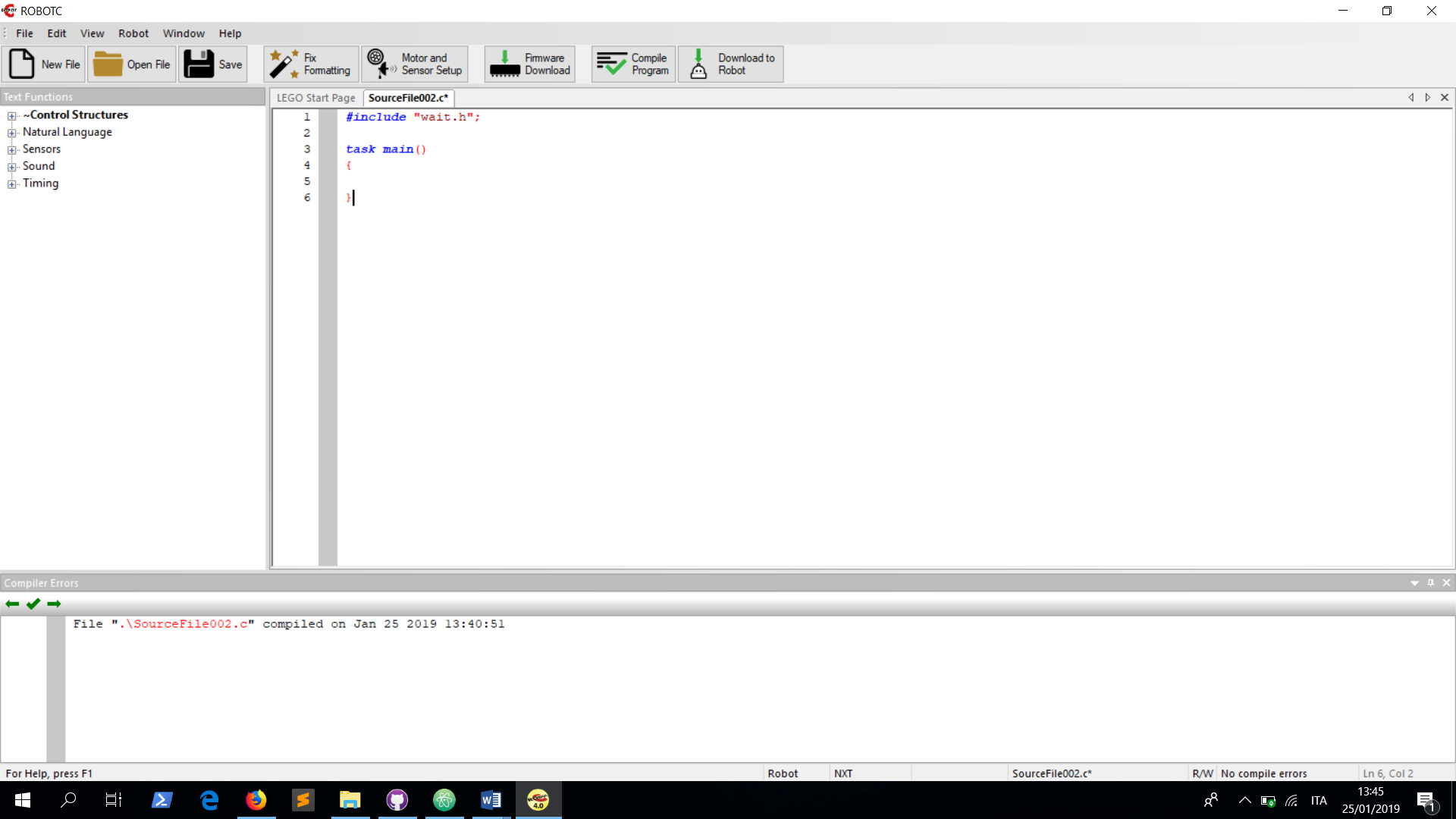


Figura 1 Includere la libreria wait.h

Nella figura 1 il file wait.h si trova nello stesso percorso del file appena creato quindi è abbastanza specificare il nome della libreria.

## Configurazione dei sensori

Per avere una lettura corretta dei valori da parte dei sensori è necessario configurarli. I passaggi sono semplici e veloci da effettuare:

Aprire la voce ***Motors and Sensor Setup*** nel menù ***Robot***

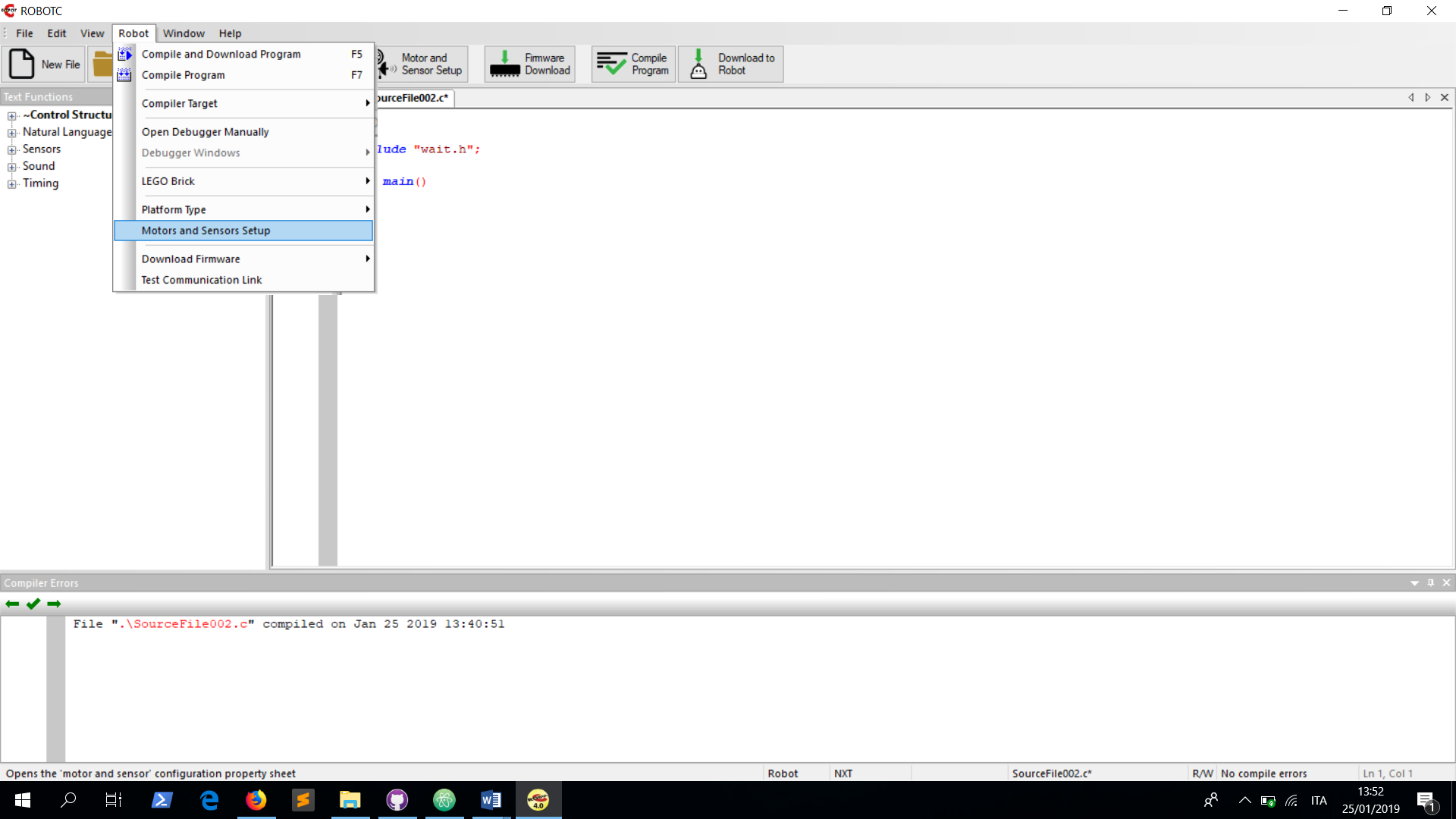


Figura 2 Motors and Sensor Setup

Successivamente bisogna assegnare un nome (auto esplicativo) al sensore scelto tramite il menù a tendina sulla destra.

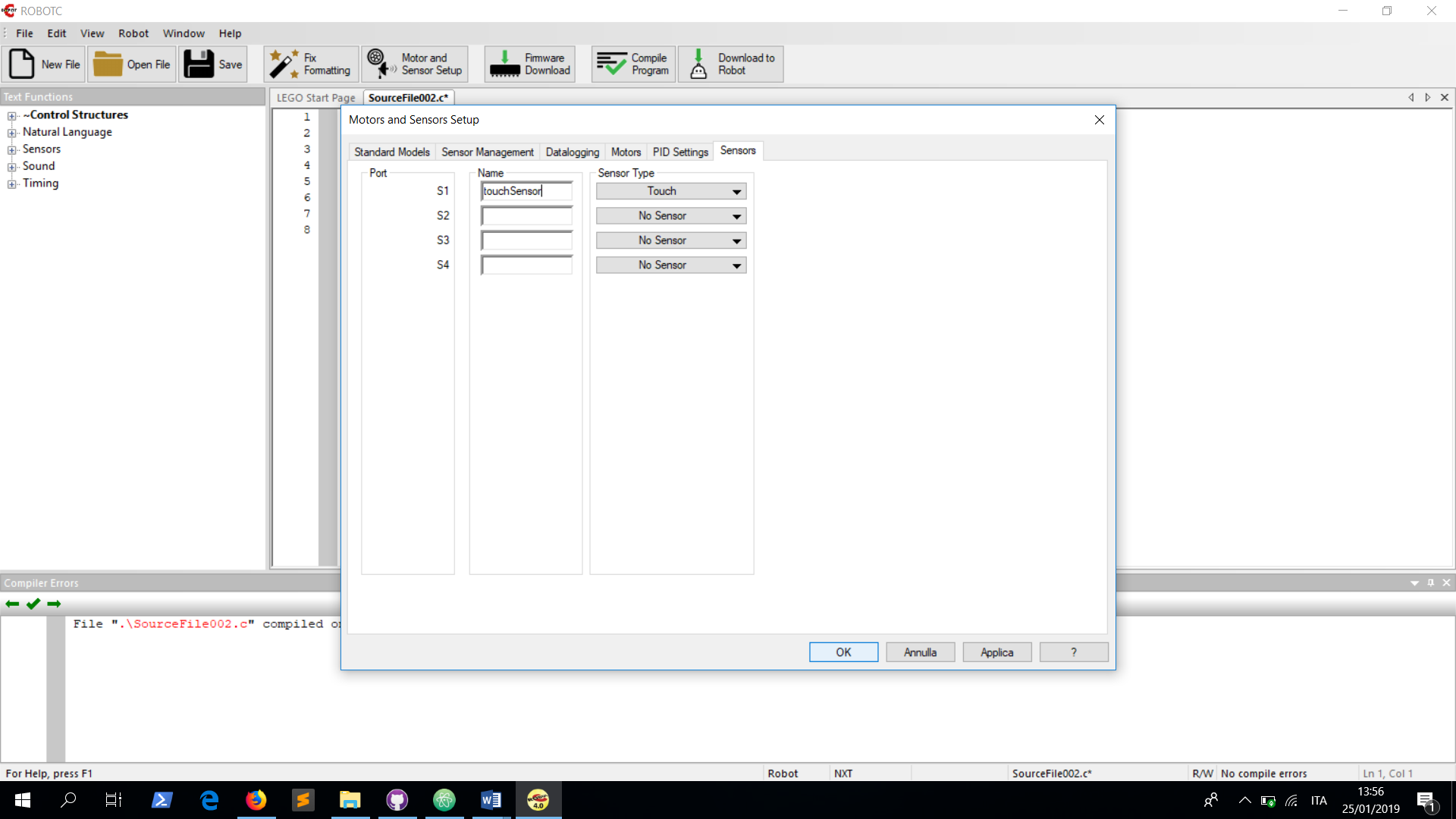


Figura 3 Configurazione sensore touch

Infine cliccare su applica e okay ed in automatico verrà generata la linea di codice contente la configurazione.

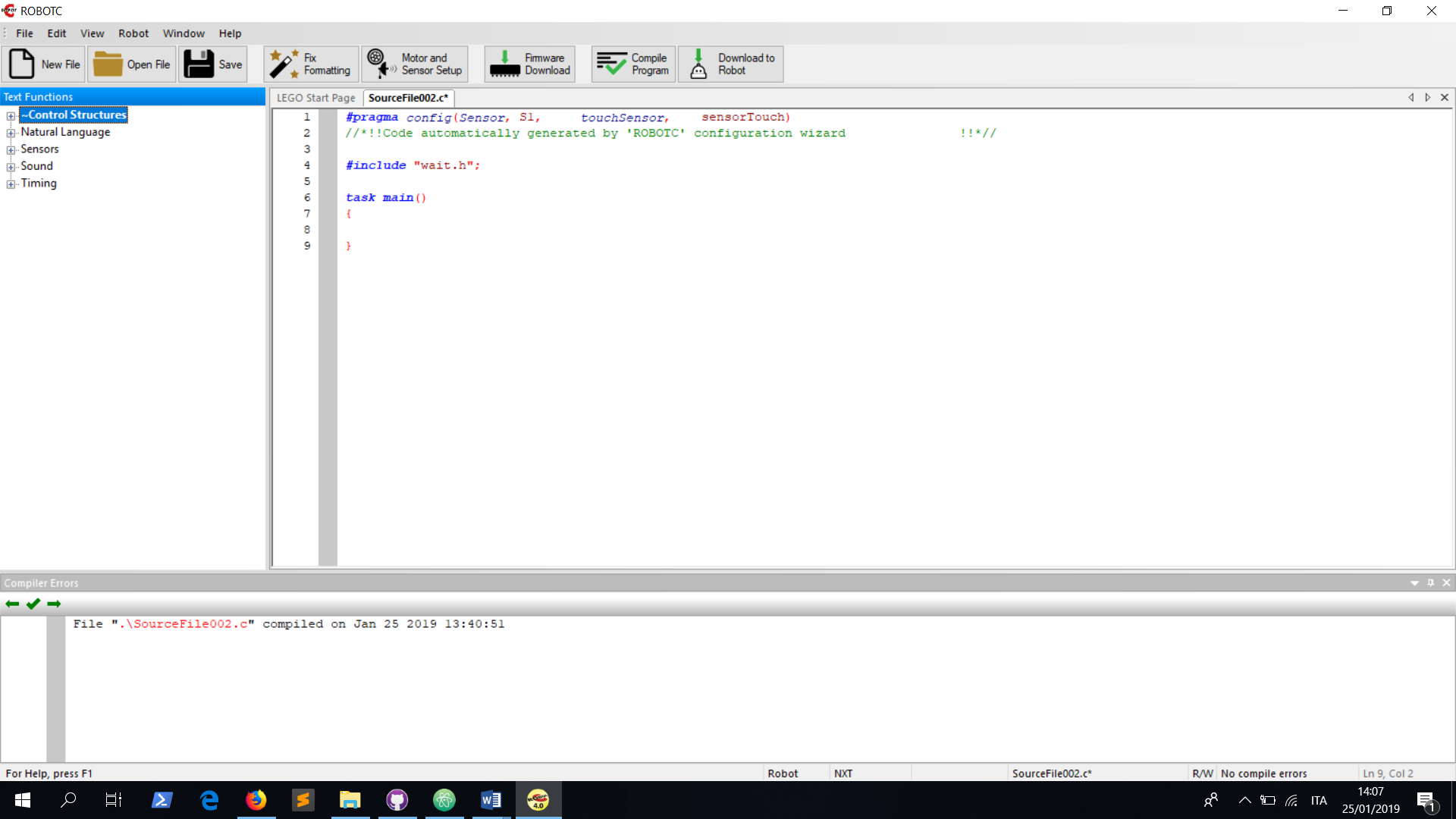


Figura 4 Codice configurazione sensore touch

## Utilizzo

A questo punto non resta che utilizzare i metodi della libreria wait.

In questo esempio il motore continua a muoversi a velocità 50 fino a quando il sensore touch viene premuto.

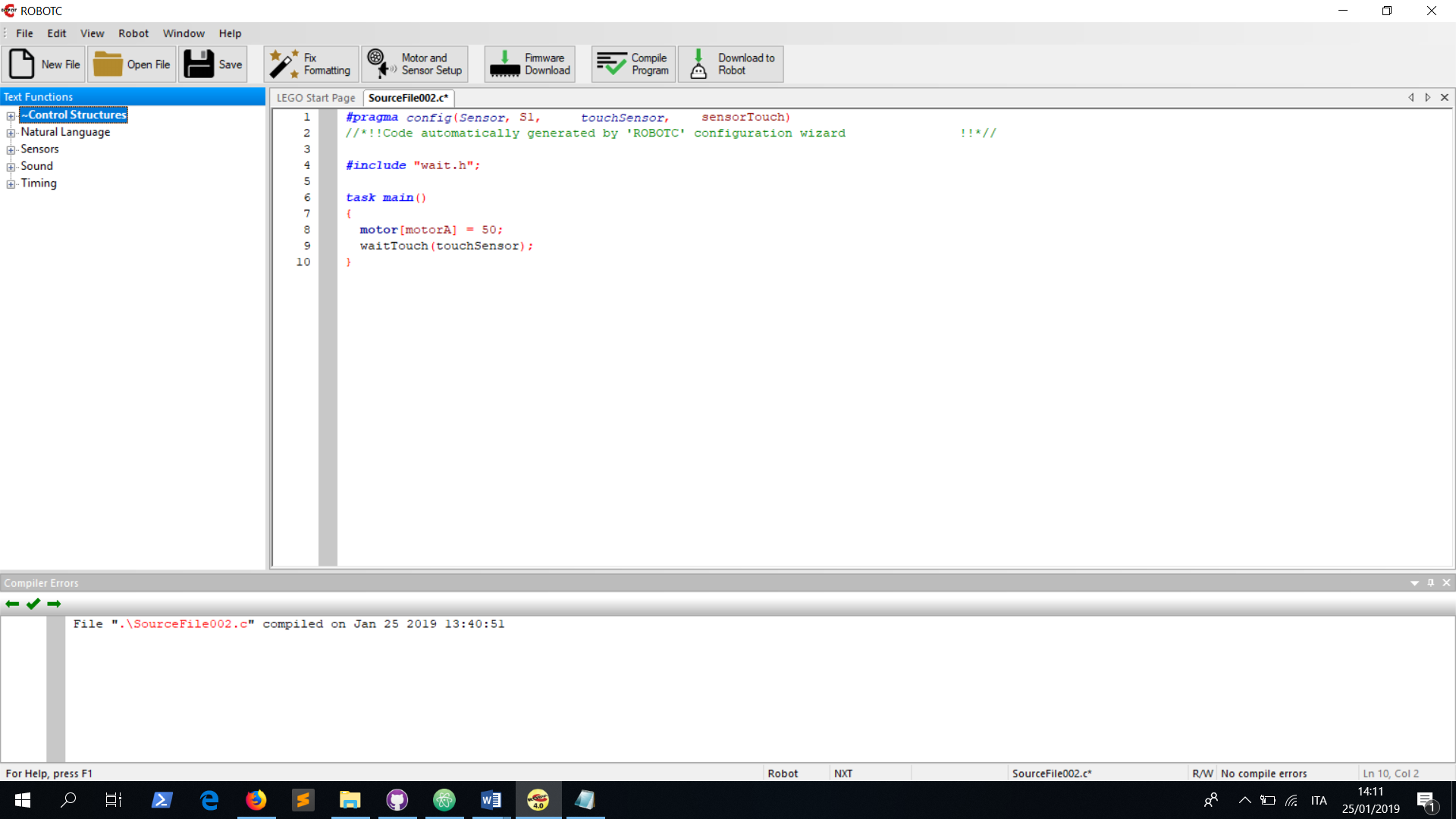


Figura 5 Esempio di utilizzo