PROGRAMAÇÃO INTERMEDIÁRIA EV3 - LIÇÃO #10

Feixes paralelos (Parallel Beams)

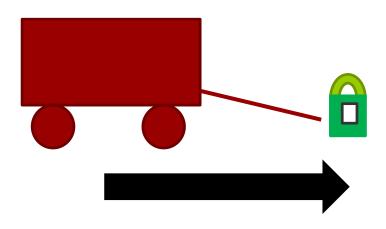


Por Droids Robotics



O que são feixes paralelos?

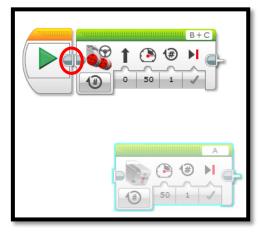
- Feixes paralelos permitem que vocês rode dois ou mais blocos ao mesmo tempo.
- Na FLL, são usados geralmente quando você tem mais que um anexo conectado a motores, e você quer usar essas anexos enquanto o robô está se movendo para completar uma missão



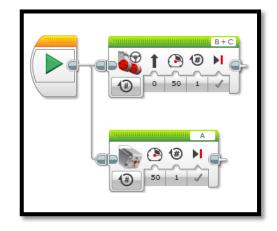
Robô elevando um laço e se movendo para frente

Como eu faço um Feixe Paralelo?

- Para criar um feixe paralelo, clique e arraste a junção no lado direito do centro qualquer bloco e solte assim que você desprender a junção do lado esquerdo do centro do bloco.

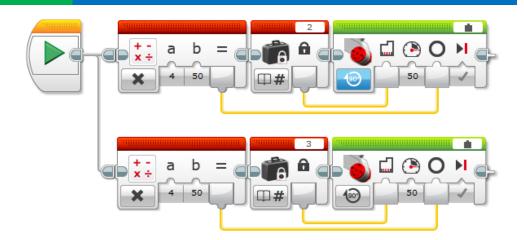


- Blocos que estão antes da ramificação irão rodar um de cada vez. Depois da ramificação, os blocos dos dois "feixes" irão rodar ao mesmo tempo

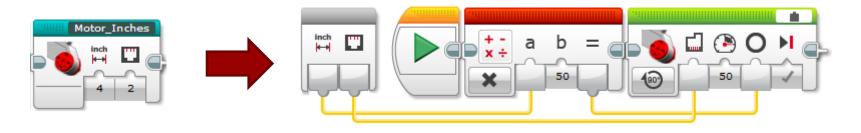


Parallel Beams and My Blocks

- Aqui está uma programação simples que move as duas rodas do nossos robô para frente
- Se você testar, nosso robô se moverá para frente por cerca de 4 polegadas

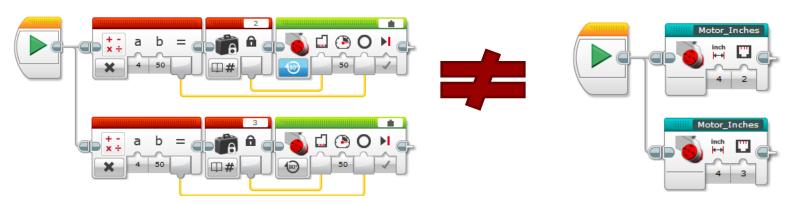


Para simplificar, podemos fazer o My Block abaixo (Motor_Inches) que move o motor selecionado para frente



Parallel Beams and My Blocks

- **BE CAREFUL WHEN YOU USE PARALLEL BEAMS AND MY BLOCKS**
- Usando o My Block "Motor_Inches", nós podemos converter a programação da esquerda na programação à direita
- Se você testar o programa, o robô fará coisas completamente diferentes!!!!!
 - O código à direita move uma roda 4 polegadas e então move a outra roda 4 polegadas. Isso faz com que o robô vire em uma direção e depois em outra.
 - O código à esquerda move as duas rodas 4 polegadas ao mesmo tempo. Isso faz com que o robô vá para frente.
- Lição: EV3 não deixa você rodar duas cópias do mesmo My Block na mesma hora



Créditos

- Esse tutorial foi criado por Sanjay Seshan e Arvind Seshan da equipe Droids Robotics.
- E-mail dos autores: team@droidsrobotics.org
- Mais aulas em www.ev3lessons.com
- Tradução feita pelas equipes GEETec e PEAR



Esse trabalho é licenciado sob <u>Creative Commons Attribution-</u> <u>NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License</u>.