Identificação de Características do Ambiente no *Software* LOGIKID

Tania Sanai Shimabukuro (171025717) Prof° Dr° Renê Pegoraro

Sumário

- Introdução;
- Fundamentação teórica;
- Desenvolvimento do projeto;
- Contribuições;
- Conclusão;
- Trabalhos futuros.

Introdução

- Robótica educacional;
- AEDROMO;
- Atividades com outros sistemas;
- LOGIKID (2015);
- Linguagem simples;
- Ambiente físico ou virtual;
- Compreensão da lógica de programação;

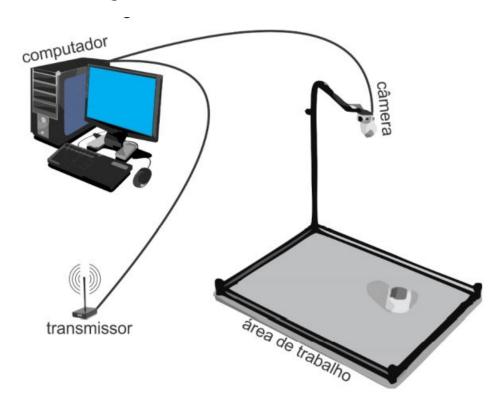
Introdução

- Comunicação através de perguntas;
- Não percebe obstáculos e características;
- Atualizar o software;
- Expansão de possibilidades e limites;
- Utilização das novas particularidades da linguagem.

Fundamentação teórica - AEDROMO

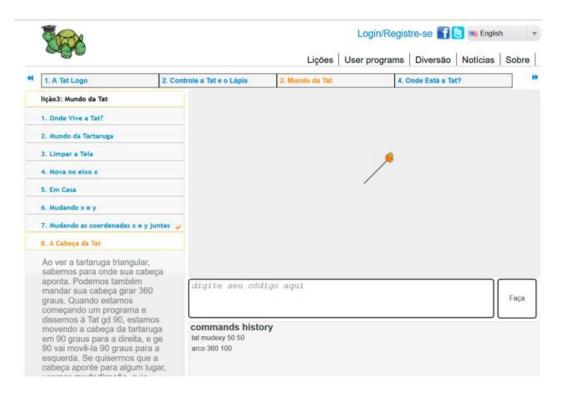
- Disponível no LISDI;
- Ambiente versátil, amigável e escalável;
- Pode ser programado por qualquer linguagem de programação que suporte sockets;
- Formado por: área de trabalho horizontal e plana, objetos passivos, dois (ou mais) robôs, uma câmera global do tipo webcam e um transmissor.

Fundamentação teórica - AEDROMO



Fundamentação teórica - LOGO

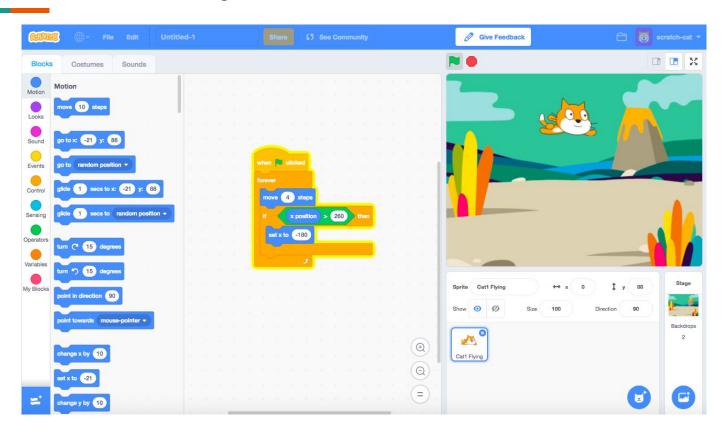
- Seymour Papert (1960);
- Objetivo indeterminado;
- Crianças a partir de 5 anos de idade;
- Exploração do ambiente;
- Melhora da motivação e interesse dos alunos.



Fundamentação teórica - SCRATCH

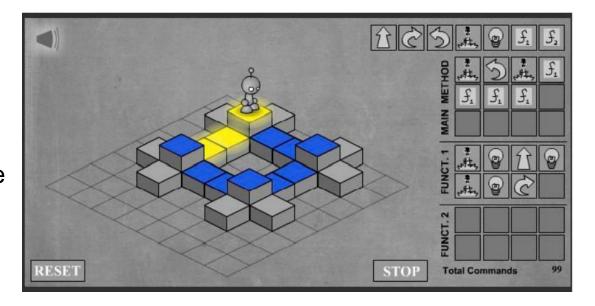
- Grupo Lifelong Kindergarten;
- Gratuito;
- Crianças a partir de 8 anos de idade;
- Auxílio no aprendizado de conceitos matemáticos e computacionais;
- Permite criação de história interativas, jogos, animações e compartilhamento das criações;
- Manipulação de blocos de comando.

Fundamentação teórica - SCRATCH



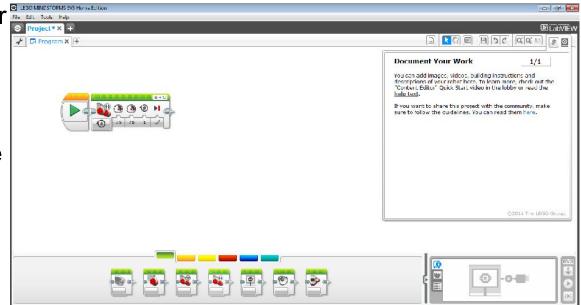
Fundamentação teórica - LIGHTBOT

- Criado em 2008;
- O objetivo é mover o robô por um tabuleiro;
- Script com quantidade restrita ações.



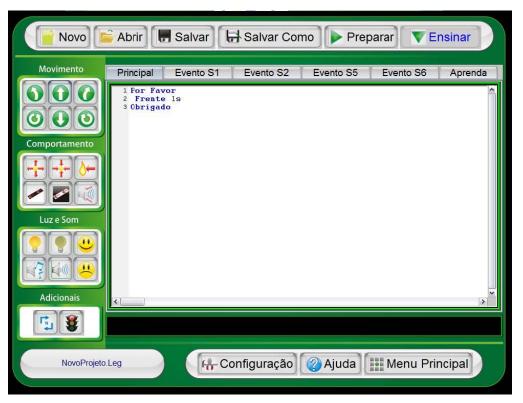
Fundamentação teórica - LEGO MINDSTORMS

- Inspirado por Seymour Papert;
- Desenvolvimento de projetos de pequeno e médio porte;
- Blocos
 pré-programados.



Fundamentação teórica - LEGAL

- PETE;
- Interface gráfica com o usuário e uma linguagem de programação com sintaxe em português;
- Utilização de "por favor"e "obrigado".



Desenvolvimento do Projeto - Materiais

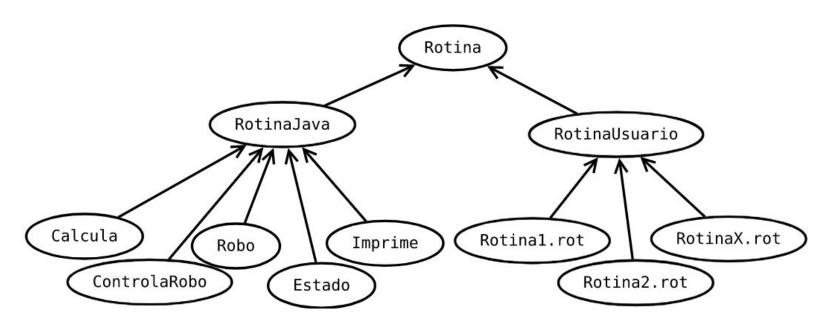
- AEDROMO;
- JAVA;
- Eclipse;
- Processing.







- Conexão do usuário com o robô;
- Classe Rotina é a base da linguagem desenvolvida;
- As classes RotinaJava e RotinaUsuario são descendentes da classe Rotina;



- O usuário que define a rotina principal e outras rotinas auxiliares através do ambiente LOGIKID;
- O programa do usuário trata-se de uma rotina que chama outras rotinas pré-definidas ou rotinas definidas pelo próprio usuário;
- Instruções em português;
- Possibilidade de estender e ampliar a linguagem;

```
1. deslocaRobo x y
2. Estado ROBO1 xr yr ar
3. se xr>200
4. irPara x y
5. fim
6. fim
```

- Funções com recursividade;
- Passagem de parâmetro por referência;
- Utilização do '&';
- Manipulação vetores e matrizes;
- Chamada de funções matemáticas com dois parâmetros;
- Exibição de textos a partir da execução da função Imprime;

```
fibonacci & r n
2.
           se n = 0
3.
                   Calcula r 0
4.
           senao
5.
                   se n = 1
                          Calcula r 1
6.
                   senao
8.
                          Calcula r1 0
9.
                          Calcula r2 0
                          fibonacci rl n-1
10.
11.
                          fibonacci r2 n-2
12.
                          Calcula r r1+r2
13.
                          Imprime n
14.
                   fim
15.
           fim
16. fim
```

```
class Soma extends RotinaJava {
    void executa(String linChamada[], Map<String, Object> locais) {
        super.executa(linChamada, locais);
        Float f;
        try {
            f = expressao.valor(linChamada[2]) + expressao.valor(linChamada[3]);
        String dest = variavelDestino(linChamada[1]);
        locais.put(dest, f);
        } catch (Exception e) {
            erro(e.getMessage() + "\n Argumento invalido.");
        }
    }
}
```

```
    testeSoma x y
```

- 2. Soma x y 10
- fim

Desenvolvimento do Projeto - Interface gráfica com o usuário

- Interface original;
- Três principais áreas: comunicação com o robô, seleção de instrução e programa.



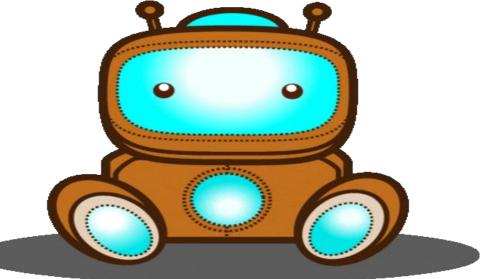
Desenvolvimento do Projeto - Interface gráfica com o usuário

Reestruturação do software;

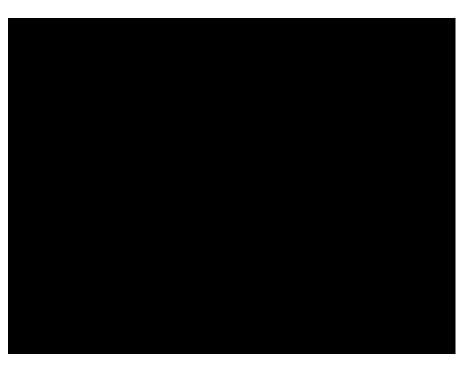
Estrutura remodelada;

Modificação do mascote;

Código modularizado.



Desenvolvimento do Projeto - Interface gráfica com o usuário



Contribuições

- Linguagem: passagem de parâmetros por referência, manuseio de matrizes e vetores, exibição de textos, capacidade de chamar funções matemáticas com dois parâmetros;
- Interface: exibição do comando sendo criado, seleção da linha do programa, exibição de uma pergunta por vez, possibilidade de voltar.

Conclusão

- Baseado em pressupostos de softwares como LOGO, SCRATCH e LIGHTBOT;
- Intuito de possibilitar o desenvolvimento de um pensamento computacional;
- Códigos de programação que controlam um robô, além de indicar o equivalente desse código em "português estruturado".

Trabalhos futuros

- Permitir edição e exclusão dos comandos criados;
- Inserir a opção de áudio para as perguntas existentes;
- Inserir características de gamificação.

Referências

- LISBOA, C. O. LOGIKID: software para o ensino de lógica e programação com o AEDROMO. 2015. 54 f. Monografia (Trabalho de Conclusão de Curso) — Universidade Estadual Paulista "Júlio de Mesquita Filho" (UNESP), Bauru, 2015.
- LOPES, D. d. Q. A exploração de modelos e os níveis de abstração nas construções criativas com robótica educacional. Tese (Doutorado) — Universidade Federal do Rio Grande do Sul, 2008.
- SCRATCH. Acerca do scratch. 2020. Disponível em: https://scratch.mit.edu/about. Acesso em: 27 nov. 2020.