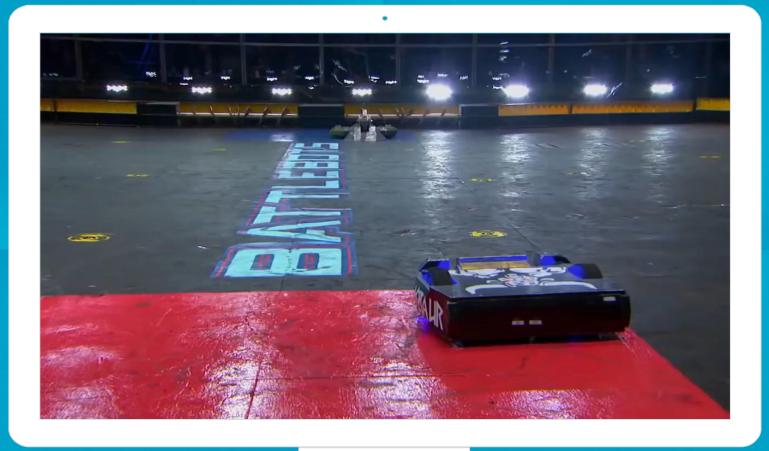
Partes de um Robô: Controlador e Programação





Batalha de Robôs

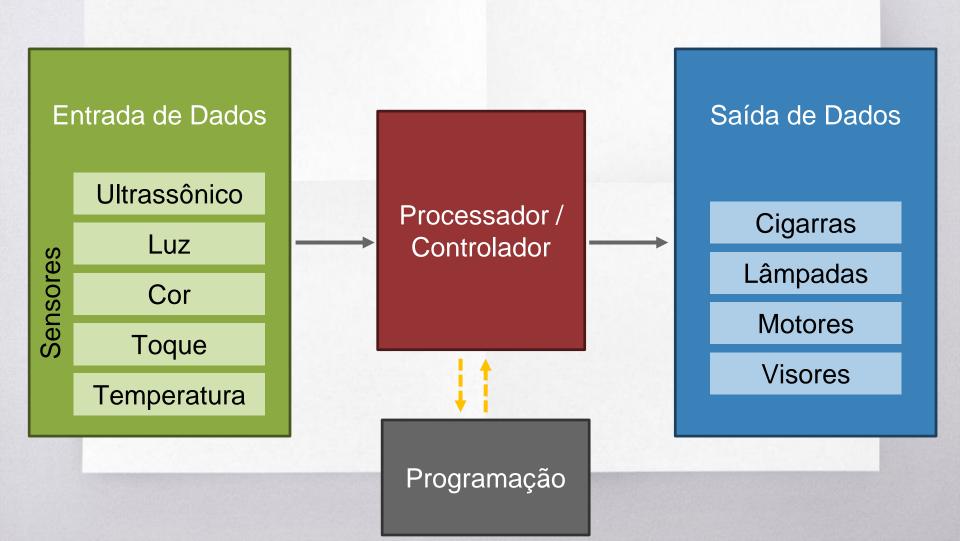


Robô Inteligente





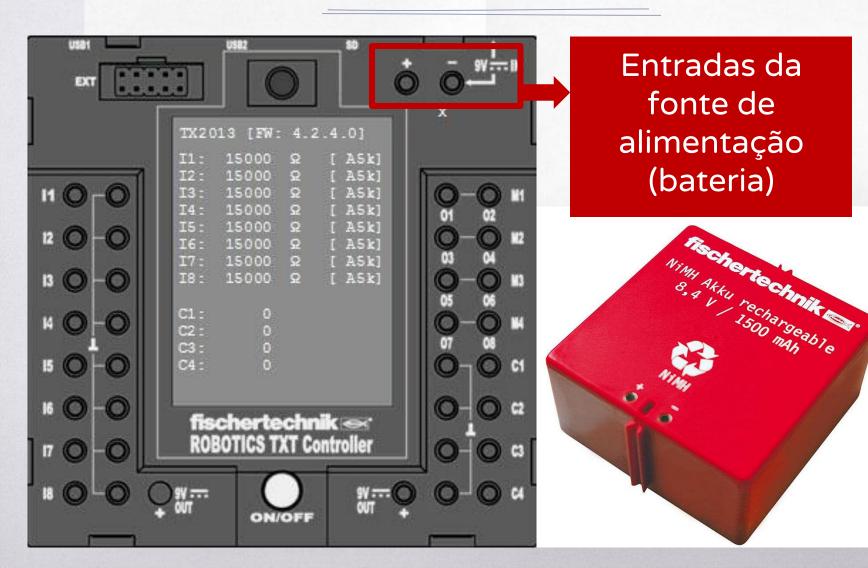
É responsável por receber os comandos e os dados externos, processar e enviar para os atuadores, efetuadores ou sensores executarem novos comandos

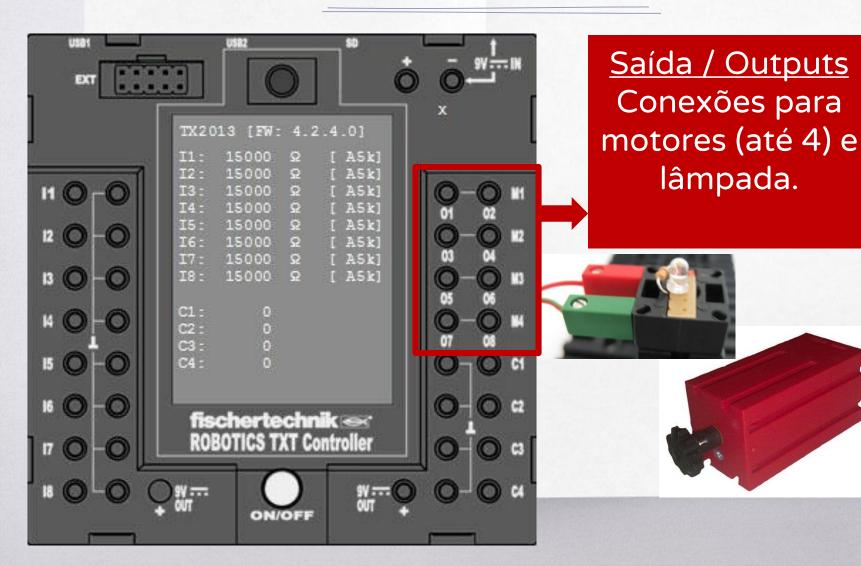


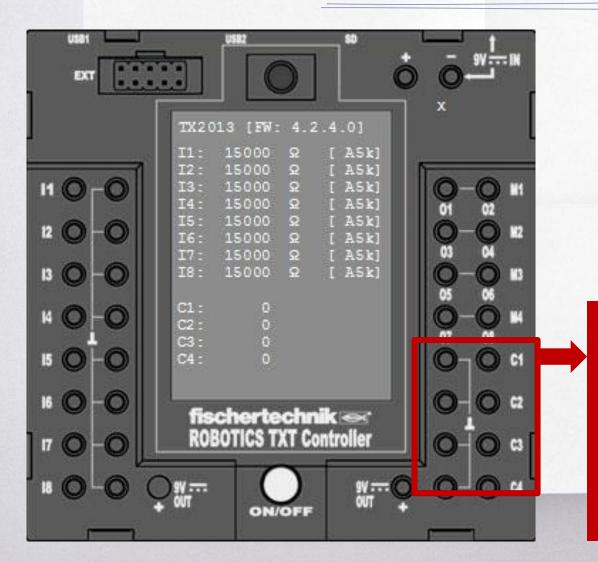
O processador Fischertechnik é chamado de TXT Controler



- □ Processador Dual 32 bits / 600MHz.
- 128 MB RAM, 64 MB flash.
- Ecrã tátil a cores de 2,4 polegadas.
- □ Leitor de cartões Micro SD para extensão de capacidade de armazenamento.
- Porta USB para câmara a cores USB, pens USB.
- Ligação Bluetooth/ WLAN.
- ☑ Ligação para Smartphone / Tablet PC.
- 4 entradas digitais de contadores de alta velocidade, frequência superior a 1kHz.
- □ 4 saídas de motor 9V / 250m

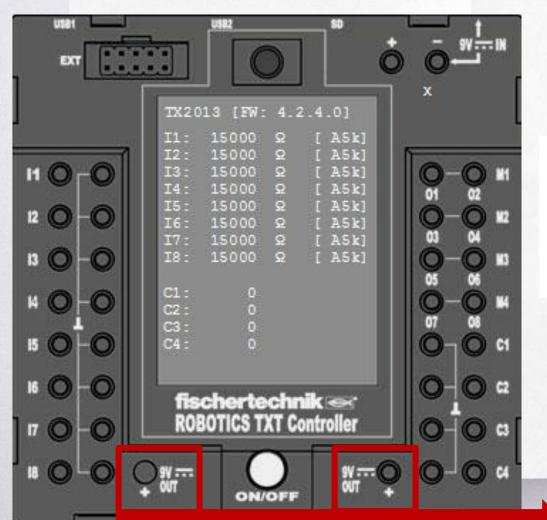








Entrada / Inputs É usado como entradas digitais, para interruptores de botão.

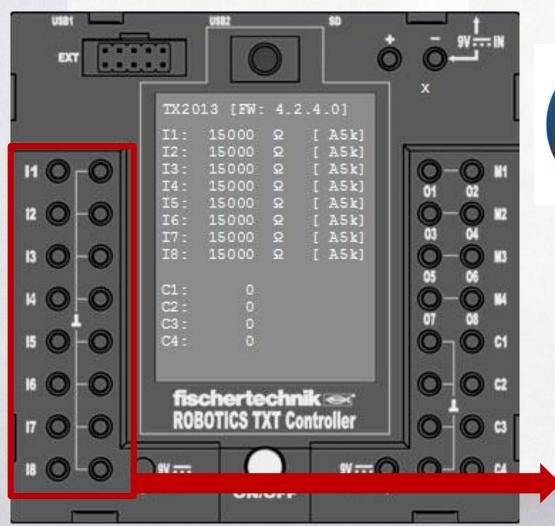








Saída de Tensão
Fornece alimentação
de 9 V + aos
sensores (cor, luz,
ultrassônico).

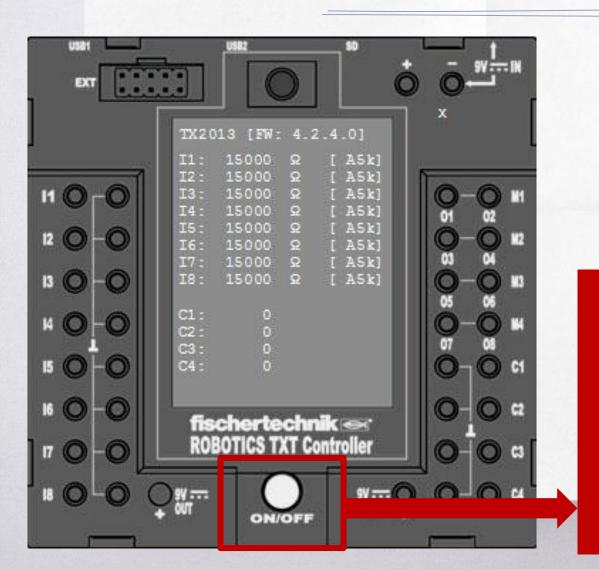








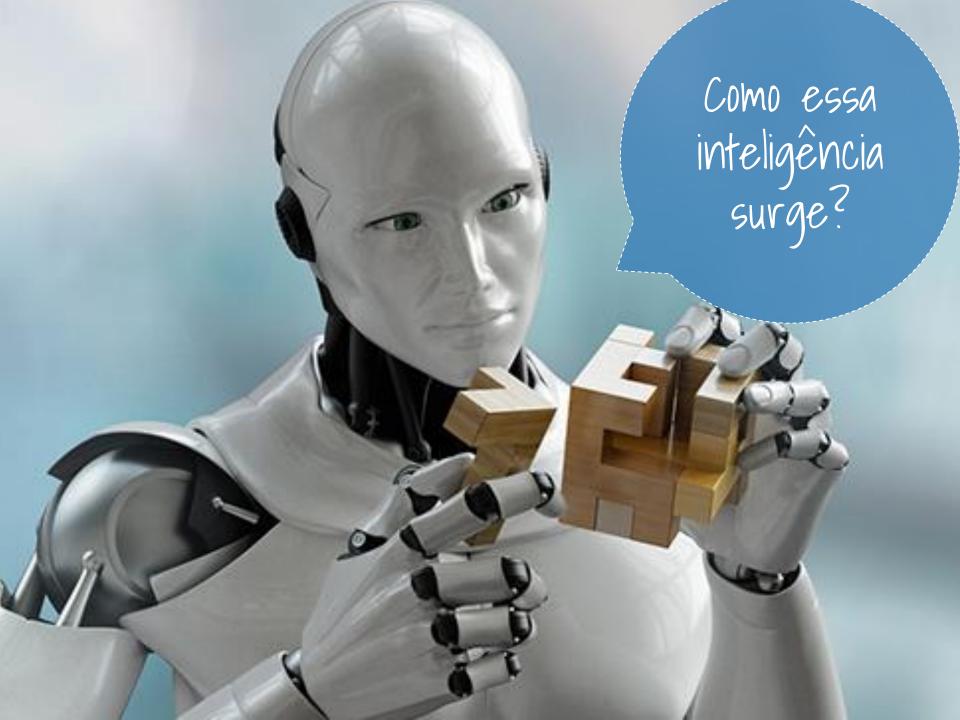
Entradas Universais
Estas são as entradas
de sinal para todos os
fins. Conecta os
sensores (cor, luz,
ultrassônico) ao
processador.



Botão Geral de
Ligação
Ativa o envio de
alimentação para o
processador,
fazendo-o inicializar.

- É essa parte do robô que:
- Realiza operações ariméticas e lógicas;
- Entende o propósito do algoritmo;
- Executa a programação;

- Permite que um robô seja inteligente.



2. Linguagem de Programação



Podemos definir como Linguagem de Programação, o ato de escrevermos algo para que o computador possa nos entender.

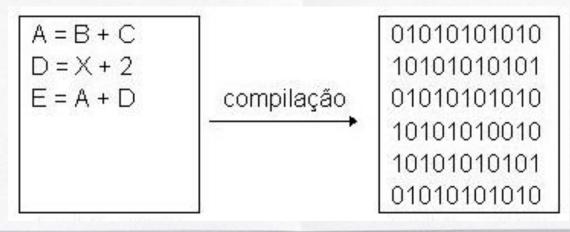


Linguagem de Programação

É uma sequência de comandos de forma que possamos atingir um objetivo, ou que o computador execute uma função

Linguagem de Máquina

Conhecida como linguagem de baixo nível, é expressa conforme o processador entende os comandos lógicos. Constituída apenas de números, é praticamente impossível entende-la apenas com uma leitura direta. As instruções típicas da linguagem são compostas de sequências de números 0's e 1's.



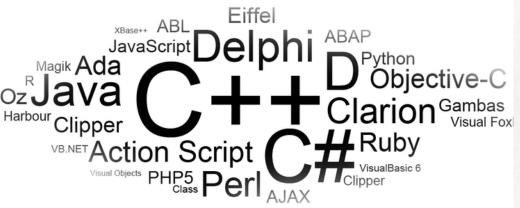
Linguagem Simbólica

Está a um nível acima da linguagem de máquina, possui a mesma estrutura e conjunto das instruções, porém com a diferença de permitir que o programador utilize nomes e símbolos. Logo no início da programação, todos os programas eram inscritos neste tipo de linguagem.

LOAD BASEPAY ADD OVERPAY STORE GROSSPAY

Linguagem de Alto Nível

Possuem uma estrutura de palavras-chave, bem próxima a linguagem humana. Com isso, os programas se tornam mais fáceis de serem lidos e escritos. Através de um compilador, esses programas escritos em alto nível são traduzidos para a linguagem de baixo nível para serem interpretados pela máquina.



Linguagem de Alto Nível

Programa em JAVA

```
//pacote "estudo";
   package estudo;
 3
   //a classe "OlaMundo" pertence está no pacote "estudo"
   public class OlaMundo {
6
76
8
      //método principal - inicia a execução do aplicativo java
      public static void main(String[] args){
         //Exibe a frase "Olá Mundo!" no console.
10
         System.out.println("Olá Mundo!");
11
      }//fim do método principal
12
13
   }// fim da classe "OlaMundo"
15
```

Linguagem de Alto Nível

Programa em C

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

int main()

printf("Hello world!\n");

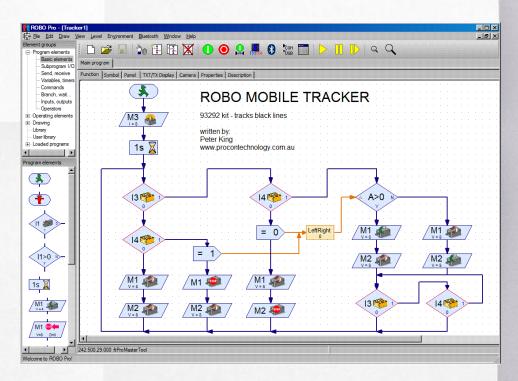
return 0;

}
```

Linguagem de Programação - Fischertechnik

Software ROBO PRO

É ambiente de programação gráfica simples, baseada em blocos, com a qual é possível construir programas para controlar os robôs. A vantagem é que não necessitas aprender nenhuma linguagem de programação.



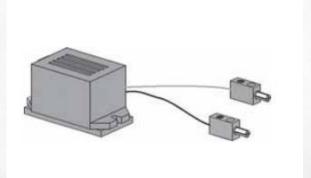
3.

Mão na Massa

Para Hoje







Conecte os componentes de seu robô no processador TXT Controle. Adicione 1 lâmpada e 1 cigarra. Valeu?

