



# JURASSIC LANGUAGE

**Alunos: Flaviane Vicente Fonseca  
João Darcy Tinoco Sant'Anna**

# CARACTERÍSTICAS DA LINGUAGEM

- Linguagem de Alto nível;
- Todos os comandos devem terminar com ponto-virgula;
- Suporte a comentários;
- Suporta valores inteiros como parâmetro;
  - positivos e negativos
- Dispositivo de entrada;
  - botão



# COMANDOS

Nome do comando	Parâmetro 1	Parâmetro 2
rotate	nº motor	tempo ms
magnet	0 ou 1	--
wait_button_press	--	--



## TAREFA A SER EXECUTADA

- Pegar o dinossauro de brinquedo com o imã, levantá-lo e mudá-lo de lugar.



# DIFICULDADES ENCONTRADAS

- Calibração do braço robótico;
- Posição inicial;
- Coerção de tipos;
  - Conversão de tipos de dados;



## APRENDIZADO

- Conhecer como funciona um compilador;



# PROGRAMA

// 4 Segundos para 45°

// 8 Segundos para 90°

////////////////////////////////////

// Motor Direção

Localização

////////////////////////////////////

// 1 Direita -> Esquerda Base

// 2 Baixo -> Cima

Ombro Garra

// 3 Baixo -> Cima

Cotovelo Garra

// 4 Baixo -> Cima

Munheca Garra

// 5 Baixo -> Cima

Garra

////////////////////////////////////



# PROGRAMA

```
wait_button_press;
```

```
rotate 3 -2200;
```

```
rotate 2 2200;          // Move para frente
```

```
rotate 3 260;           // Move a garra para baixo
```

```
magnet 1;               // Liga o imã
```

```
wait_button_press;
```

```
rotate 3 -3800;          // Move a garra para cima
```

```
rotate 1 -1500;          // Gira a base para a esquerda
```

```
rotate 3 1600;           // Move a garra para baixo
```

```
magnet 0;                // Solta o imã
```

