



Programação em NXT – G

Exercícios -Sensores

Exercício 1

Programar o robô para:

- andar para a frente 5 segundos.
- esperar cinco segundos.
- andar para trás 5 segundos

Exercício 2

Programar o robô para:

- andar para a trás.
- reagir quando o sensor de toque for accionado.
- andar para a frente 5 segundos.

Exercício 3

Programar o robô para:

- andar para a frente 5 segundos.
- esperar cinco segundos.
- virar à esquerda.
- andar para trás 5 segundos.

Exercício 4

Programar o robô para:

- virar à direita.
- reagir quando o sensor de toque for acionado.
- andar para trás 5 segundos.

Exercício 5

Programar o robô para:

- andar para a frente 5 segundos.
- esperar cinco segundos.
- andar para trás.
- reagir quando o sensor de toque for acionado.
- andar para a frente 3 segundos.

Exercício 6

Programar o robô para:

- andar para a trás.
- reagir quando o sensor de toque for acionado.
- andar para a frente 3 segundos.
- virar à direita.
- parar quando o sensor de toque for acionado

Exercício 7

Programar o robô para:

- andar para a frente.
- reagir quando o sensor de som for acionado.
- andar para trás 5 rotações.

Exercício 8

Programar o robô para:

- andar para a frente 5 segundos.
- andar para a trás 5 segundos.

Inserir o loop (colocar toda a programação dentro do loop).

Exercício 9

- Programar o robô para:
 - andar para a frente 5 segundos.
 - esperar cinco segundos.
 - andar para trás.
 - reagir quando o sensor de toque for acionado.
 - andar para a frente 3 segundos

Exercício 10

Programar o robô para:

- andar para a trás.
- reagir quando o sensor de toque for acionado.
- andar para a frente 3 segundos.
- virar à direita.
- parar quando o sensor de toque for acionado.

Exercício 11

Programar o robô para

- andar para a frente.
- reagir quando o sensor de som for acionado.
- andar para trás 5 rotações

Exercício 12

Programar o robô para:

- andar para a frente 5 segundos.
- andar para a trás 5 segundos.

Inserir o loop (colocar toda a programação dentro do loop).

Exercício 13

Programar o robô para

- virar à esquerda 5 segundos.
- emitir um som (music) com volume 100.
- andar para a frente 5 segundos.
- emitir um som (applause) com volume 100.
- andar para trás 3 segundos.

Exercício 14

Programar o robô para:

- andar para a frente.
- parar quando encontrar um objecto a < 30 cm de distância.
- andar para trás 3 segundos.
- virar à direita durante 3 segundos.

Inserir o loop (colocar toda a programação dentro do loop).

Exercício 15

Programar o robô para:

- andar para trás.
- reagir quando o sensor de som for acionado.
- virar à direita.
- parar quando o sensor de toque for
- acionado.
- andar para a frente 4 rotações.

Inserir o loop (colocar toda a programação dentro do loop).

Exercício 16

Programar o robô para:

- andar para a frente (velocidade dos motores – 50).
- reagir quando o sensor de som for accionado.
- andar para a frente (velocidade dos motores – 100).

Inserir o loop (colocar toda a programação dentro do loop).