MATRIZ

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| INDICE | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 |
| VALOR | 5 | 2 | 2 | 3 | 4 | 0 | 0 | 0 |

Algoritmo Robô\_Esteira

Inicio

Variavel Matriz = [ ]

Variavel Indice1 = 0

Variavel Indice2 = 0

LER\_COR\_PECA

SEPARAR\_PECAS

Fim

Bloco LER\_COR\_PECA

Ciclo infinito:

Mostrar na tela SETA\_DIREITA

Esperar (sensor cor veja diferente de VAZIO OU BT\_CENTRAL apertado)

Se sensor cor veja diferente de VAZIO:

Matriz[Indice1] = (Cor do sensor de cor)

Indice1 = Indice1 + 1

Emite Bipe

Mostrar na tela SETA\_BAIXO

Esperar 2 segundos

Senao

Sair do CICLO INFINITO

Fim\_Ciclo

FIM\_BLOCO

Bloco MOVE\_MOTOR

Mover motor pequeno (A) p/ liberar peca

Volta motor pequeno (A) p/ posição original

Ligar motor D no sentido inverso

Esperar sensor de toque ser pressionado

Parar motor D

FIM\_BLOCO

Bloco SEPARAR\_PECAS

Repita (Indice1 vezes):

Ler Matriz[Indice2]

Se Matriz[Indice2] = 2 azul

BLOCO MOVE\_MOTOR

Senao Se Matriz[Indice2] = 3 verde

Mover motor grande (D) p/ posição 2

BLOCO MOVE\_MOTOR

Senao Se Matriz[Indice2] = 4 amarelo

Mover motor grande (D) p/ posição 3

BLOCO MOVE\_MOTOR

Senao Se Matriz[Indice2] = 5 vermelho

Mover motor grande (D) p/ posição 4

BLOCO MOVE\_MOTOR

Fim\_se

Indice2 = Indice2+1

FIM\_REPITA

FIM\_BLOCO