

РАБОЧИЙ ЛИСТ №2 РОЛИ В КОМАНДЕ ТВОРЧЕСКИЙ ПРОЕКТ «УБОРОЧНАЯ ТЕХНИКА» СОЗДАНИЕ ПРОГРАММЫ

1. **Цель работы:** создать программу для выбранной модели уборочной техники.

2. **Правила работы:**

1. Прочитать вместе описание работы модели.

2. Разделить работу внутри команды между всеми ее участниками.

3. Главный программист отвечает за действия всей команды, но при этом прислушивается к мнению каждого участника!

4. Каждый участник отвечает за свою часть работы.

5. Проверить программу на соответствие описанию работы модели.

3. **Эксперимент:**

3.1. Постарайтесь разделить работу между всеми членами команды: например, один участник пишет функцию `move()`, второй - начало функции `switch()` до `case 3`, третий - остальные `case`, начиная с 4, и т.д.

3.2. Откройте занятие по работе с функцией `switch()`.

3.3. Возьмите за основу написанную программу, в которой на разные сочетания кнопок `BtnRDown`, `BtnLDown`, `BtnRUp`, `BtnLUp` запрограммированы 9 вариантов движения тележки.

3.4. Замените некоторые виды движения на свои собственные: например, пусть `case 4` вместо поворота назад поднимает вверх и т.д.

3.5. Не забудьте дописать выше функцию `move()` для движения.

3.6. Проверьте программу на соответствие описанию работы модели.

3.7. Перейдите к тестированию модели.

```
ROBOTC
File Edit View Robot Window Help
New File Open File Save Fix Formatting Motor and Sensor Setup Firmware Download Compile Program Download to Robot

Test Functions VEX Start Page SourceFile02.c main.c
13 task main()
14 {
15     int s=0;
16     while (1)
17     {
18         s=0*getJoystickValue(BtnRDown)+4*getJoystickValue(BtnLDown)+2*getJoystickValue(BtnRUp)+1*getJoystickValue(BtnLUp);
19         switch (s)
20         {
21             case 0:
22                 move (0,0,1);
23                 break;
24             case 1:
25                 move (100,0,1);
26                 break;
27             case 2:
28                 move (0,100,1);
29                 break;
30             case 3:
31                 move (100,100,1);
32                 break;
33             case 4:
34                 move (-100,0,1);
35                 break;
36             case 6:
37                 move (100,-100,1);
38                 break;
39             case 8:
40                 move (0,-100,1);
41                 break;
42             case 9:
43                 move (-100,100,1);
44                 break;
45             case 12:
46                 move (-100,-100,1);
47                 break;
48         }
49     }
50 }
```