



TI-Innovator™ Technology Guidebook

Saiba mais sobre a tecnologia TI através da ajuda online em education.ti.com/eguide.

Informações importantes

Salvo indicação em contrário constante da Licença que acompanha o programa, a Texas Instruments renuncia a todas as garantias mencionadas, quer sejam expressas ou implícitas, incluindo mas não se limitando a qualquer garantia implícita de comercialização ou adequação a um fim específico, no que respeita aos materiais licenciados são disponibilizados numa base "como estão". A TI não se responsabiliza, em circunstância alguma, por qualquer dano indireto, especial ou acidental, relacionado ou decorrente da utilização destes materiais, e a única e exclusiva responsabilidade da Texas Instruments, independentemente da forma de Ação, não excederá o preço indicado na licença do programa. Além disso, a Texas Instruments não se responsabiliza por qualquer reclamação relacionada com a utilização destes materiais por terceiros.

Aprendendo mais com o TI-Innovator™ Technology eGuide

Partes deste documento remetem ao TI-Innovator™ Technology eGuide para mais detalhes. O eGuide é uma fonte de informações TI-Innovator™ baseadas na web, incluindo:

- Programação com a família de calculadoras de gráficos da TI CE e tecnologia TI-Nspire™, incluindo os programas de amostra.
- Módulos de entrada/saída e seus comandos.
- Componentes de placa de ensaio e seus comandos disponíveis.
- Disponível a TI-Matriz RGB e seus comandos.
- Disponível TI-Innovator™ Rover e seus comandos.
- Link para atualizar o software TI-Innovator™ Sketch.
- Atividades de aula grátis para TI-Innovator™ Hub.

Apple®, Chrome®, Excel®, Google®, Firefox®, Internet Explorer®, Mac®, Microsoft®, Mozilla®, Safari® e Windows® são marcas comerciais registradas de seus respectivos proprietários.

QR Code® é uma marca comercial registrada da DENSO WAVE INCORPORATED.

As imagens selecionadas foram criadas com o Fritzing.

© 2011 - 2019 Texas Instruments Incorporated.

Produtos reais podem variar um pouco das imagens fornecidas.

Conteúdo

TI-Innovator™ Hub Guia de Iniciação	1
TI-Innovator™ Hub Apresentação	2
Saber mais	2
O que há na caixa	3
TI-Innovator™ Hub com Componentes Integrados	3
Portas integradas	3
Cabos USB	4
Alimentação auxiliar	4
Conectar TI-Innovator™ Hub	5
Conexão com uma calculadora gráfica	5
Conexão a um computador que utiliza o software TI-Nspire™ CX	6
A atualizar o Hub software	7
O que é o TI-Innovator™ Sketch?	7
Preciso de atualizar o Sketch no TI-Innovator™ Hub?	7
Qual é a versão mais recente do Sketch?	7
Porque devo atualizar o Sketch?	7
Como carrego o Sketch no Hub TI-Innovator™ ?	7
Posso atualizar múltiplos TI-Innovator Hubs ao mesmo tempo?	7
O Sketch que vem no Hub TI-Innovator™ pode ser editado para acrescentar funcionalidades mas continuar a funcionar com a calculadora TI? O Sketch é "open source"?	8
Hub Programação na calculadora de gráficos TI CE	9
Exemplos de código: Calculadora gráfica TI CE	9
Programa de amostra para fazer piscar um LED integrado	9
Como criar e executar um programa	10
Utilizar o Hub Menu para construir comandos	11
Sugestões para programar com a calculadora de gráficos TI CE	12
Saber mais	13
Aplicação TI-Innovator™ Hub para a calculadora gráfica TI CE	14
O que é a aplicação TI-Innovator™ Hub?	14
Como sei se tenho a aplicação TI-Innovator™ Hub?	14
De que versão da aplicação TI-Innovator™ Hub necessito?	15
Como sei qual é a versão da minha aplicação TI-Innovator™ Hub?	15
Como obtenho a aplicação TI-Innovator™ Hub?	15
Vou precisar de atualizar a aplicação Hub TI-Innovator™ sempre que atualizo o sistema operativo da calculadora?	16
Necessito de uma aplicação para utilizar a TI-Innovator™ Hub com a tecnologia TI-Nspire™ CX?	16
Hub Programação na tecnologia TI-Nspire™ CX	17
Exemplos de código: Tecnologia TI-Nspire™ CX	17
Programa de amostra para fazer piscar um LED integrado	17

Como criar e executar um programa	18
Utilizar o Hub Menu para construir comandos	19
Sugestões para programar com a tecnologia TI-Nspire™ CX	21
Saber mais	21
TI-Innovator™ Módulos de Entrada/Saída	22
Conexão de um Módulo de Entrada/Saída	24
Programa de amostra para fazer piscar um módulo de LED	24
Saber mais	25
TI-Innovator™ Breadboard Pack	26
Componentes endereçáveis	26
Código de amostra para fazer piscar um LED de placa de ensaio	27
Noções básicas sobre a placa de ensaio	28
Saber mais	29
Utilizando uma Fonte de alimentação auxiliar	30
Conexão da fonte de alimentação	30
Resolução de problemas	32
Saber mais	33
Precauções gerais	33
TI-Innovator™ Hub	33
Conector da placa de ensaio no Hub	33
Placa de ensaio	33
Módulos de Entrada/Saída	33
TI-Innovator™ Rover	34

Comandos do TI-Innovator™ Hub versão 1.4 37

Última entrada do menu	38
Novidades no Sketch v1.4	38
Menus do HUB	38
Send("SET...	39
Send("READ...	39
Settings...	40
Wait	41
Get(.....	41
eval(.....	41
Rover (RV)...	41
Send("CONNECT-Output...	42
Send("CONNECT-Input...	42
Ports...	43
Send("RANGE...	43
Send("AVERAGE...	44
Send("DISCONNECT-Output...	44
Send("DISCONNECT-Input...	45
MANAGE	45

Comandos suportados adicionais não encontrados no Menu do Hub	46
SET	48
LIGHT [TO] ON/OFF	49
COLOR [TO] r g b [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]	49
COLOR.RED [TO] r [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]	50
COLOR.GREEN [TO] g [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]	50
COLOR.BLUE [TO] b [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]	51
SOUND [TO] frequency [[TIME] seconds]	51
SOUND OFF/0	52
LED i [TO] ON/OFF	52
LED i [TO] 0-255	53
RGB	53
SPEAKER i [TO] frequency [[TIME] seconds]	54
POWER	54
SERVO i [TO] opístion	55
SERVO i [TO] STOP	55
SERVO i [TO] ZERO	56
SERVO i [TO] CW/CCW speed [[TIME] seconds]	56
ANALOG.OUT i [TO]	57
ANALOG.OUT i OFF STOP	57
VIB.MOTOR i [TO] PWM	58
VIB.MOTOR i [TO] OFF STOP	58
VIB.MOTOR i [TO] 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]	58
VIB.MOTOR i [TO] PWM	59
VIB.MOTOR i [TO] OFF STOP	59
VIB.MOTOR i [TO] 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]	60
VIB.MOTOR i [TO] PWM	60
VIB.MOTOR i [TO] OFF STOP	61
VIB.MOTOR i [TO] 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]	61
RGB i [TO] r g b [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]	62
RED i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]	62
GREEN i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]	63
BLUE i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]	63
BUZZER i [TO] ON [TIME seconds]	64
BUZZER i [TO] OFF	64
BUZZER i [TO] ON [TIME seconds]	65
BUZZER i [TO] OFF	65
RELAY i [TO] ON/OFF	66
SQUAREWAVE i [TO] frequency [duty [[TIME] seconds]]	66

SQUAREWAVE i OFF	67
DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW/[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]	67
DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK	68
DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN	68
DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW/[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]	69
DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK	69
DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN	70
DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW/[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]	70
DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK	70
DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN	71
AVERAGING [TO] n	71
BBPORT	73
DCMOTOR i [TO] frequency [duty [[TIME] seconds]]	73
DCMOTOR i OFF	73
MAGNETIC	74
VERNIER	74
READ	76
BRIGHTNESS	76
BRIGHTNESS AVERAGE	77
BRIGHTNESS RANGE	77
DHT i	78
DHT i TEMPERATURE	78
DHT i HUMIDITY	79
RANGER i	80
LIGHTLEVEL i	80
LIGHTLEVEL i AVERAGE	81
LIGHTLEVEL i RANGE	82
TEMPERATURE i	82
TEMPERATURE i AVERAGE	83
TEMPERATURE i CALIBRATION	83
MOISTURE i	84
MOISTURE i AVERAGE	85
MOISTURE i RANGE	85
MAGNETIC	86
VERNIER	86
ANALOG.IN i	86
ANALOG.IN i AVERAGE	87
ANALOG.IN i RANGE	87
ANALOG.OUT i	88
DIGITAL.IN i	88

SWITCH i	89
BUTTON i	89
MOTION i	90
POTENTIOMETER i	91
POTENTIOMETER i AVERAGE	91
POTENTIOMETER i RANGE	92
THERMISTOR i	92
THERMISTOR i AVERAGE	93
THERMISTOR i CALIBRATION	93
AVERAGING	94
LOUDNESS i	94
LOUDNESS i AVERAGE	95
LOUDNESS i RANGE	95
BBPORT	97
Settings	98
Wait	98
Wait	99
Get(.....	99
Get(.....	100
eval(.....	101
eval(.....	101
ROVER (RV) Menu	103
Rover (RV)...	103
Drive RV...	104
RV FORWARD	105
RV BACKWARD	106
RV LEFT	107
RV RIGHT	107
RV STOP	108
RV RESUME	109
RV STAY	109
RV TO XY	110
RV TO POLAR	110
RV TO ANGLE	111
READ RV Sensors...	112
RV.RANGER	112
RV.COLORINPUT	113
RV.COLORINPUT.RED	114
RV.COLORINPUT.GREEN	114
RV.COLORINPUT.BLUE	115
RV.COLORINPUT.GRAY	115
RV Settings...	117
SPEED	117

TIME	118
DISTANCE	118
UNIT/S	119
M/S	119
REV/S	120
UNITS	120
M	120
REVS	121
DEGREES	121
RADIANS	122
GRADS	122
XYLINE	123
LEFT	123
RIGHT	123
BRAKE	124
COAST	124
CW	125
CCW	125
Read RV Path...	127
Reading WAYPOINT and PATH	127
Posição RV e Caminho	128
RV.WAYPOINT.XYTHDRN	129
RV.WAYPOINT.PREV	129
RV.WAYPOINT.CMDNUM	130
RV.PATHLIST.X	131
RV.PATHLIST.Y	132
RV.PATHLIST.TIME	132
RV.PATHLIST.HEADING	133
RV.PATHLIST.DISTANCE	133
RV.PATHLIST.REVS	134
RV.PATHLIST.CMDNUM	134
RV.WAYPOINT.X	135
RV.WAYPOINT.Y	136
RV.WAYPOINT.TIME	136
RV.WAYPOINT.HEADING	137
RV.WAYPOINT.DISTANCE	137
RV.WAYPOINT.REVS	138
RV Color...	139
RV.COLOR	139
RV.COLOR.RED	139
RV.COLOR.GREEN	140
RV.COLOR.BLUE	140
RV Setup...	142

RV.POSITION	142
RV.GYRO	142
RV.GRID.ORIGIN	143
RV.GRID.M/UNIT	143
RV.PATH CLEAR	144
RV MARK	144
RV Control...	146
SET RV.MOTORS	146
SET RV.MOTOR.L	147
SET RV.MOTOR.R	147
SET RV.ENCODERSGYRO 0	148
READ RV.ENCODERSGYRO	149
READ RV.GYRO	149
READ RV.DONE	150
READ RV.ETA	152
Send "CONNECT RV"	154
CONNECT RV	154
Send "DISCONNECT RV"	155
DISCONNECT RV	155
CONNECT-Output	156
LED i [TO] OUT n/BB n	156
RGB i / COLOR [TO] BB r BB g BB b	157
SPEAKER i [TO] OUT n/BB n	157
ALIMENTAÇÃO	158
SERVO.CONTINUOUS i [TO] BB 6	158
ANALOG.OUT i [TO] OUT i/BB i	159
VIB.MOTOR	159
BUZZER i [TO] OUT n/BB n	160
RELAY i [TO] OUT n/BB n	160
SERVO i [TO] OUT n	161
SQUAREWAVE i [TO] OUT n/BB n	161
DIGITAL.OUT i [TO] OUT n/BB n [[AS] OUTPUT]	162
BBPORT	163
DCMOTOR i [TO] OUT n/BB n	163
LIGHT	164
COLOR	164
SOUND	165
CONNECT-Input	166
DHT i [TO] IN n	166
RANGER i [TO] IN n	167
LIGHTLEVEL i [TO] IN n/BB n	167
TEMPERATURE i [TO] IN n/BB n	168
MOISTURE i [TO] IN n/BB n	169

MAGNETIC	170
VERNIER	170
ANALOG.IN i [TO] IN n/BB n	171
DIGITAL.IN i [TO] IN n/BB n [[AS] INPUT PULLUP PULLDOWN]	171
SWITCH i [TO] IN n/BB n	172
BUTTON i [TO] IN n/BB n	172
MOTION i [TO] IN n/BB n	173
POTENTIOMETER i [TO] IN n/BB n	173
THERMISTOR i [TO] IN n/BB n	174
RGB	174
LOUDNESS i [TO] IN n	175
BBPORT	176
BRIGHTNESS	176
Portas	177
RANGE	178
BRIGHTNESS mínimo máximo	178
LOUDNESS i mínimo máximo	179
LIGHTLEVEL i mínimo máximo	179
TEMPERATURE i mínimo máximo	180
POTENTIOMETER i mínimo máximo	181
MOISTURE i mínimo máximo	181
THERMISTOR i mínimo máximo	182
ANALOG.IN i mínimo máximo	182
AVERAGE	183
BRIGHTNESS n	184
LOUDNESS i n	184
LIGHTLEVEL i n	184
TEMPERATURE i n	185
POTENTIOMETER i n	185
MOISTURE i n	186
THERMISTOR i n	186
ANALOG.IN i n	187
PERIOD n	187
DISCONNECT-Output	188
LED i	189
RGB i	189
SPEAKER i	189
ALIMENTAÇÃO	190
SERVO CONTINUOUS i	190
ANALOG.OUT i	191
VIB.MOTOR	191
BUZZER i	192
RELAY i	192

SERVO i	192
SQUAREWAVE i	193
DIGITAL.OUT i	193
BBPORT	195
LIGHT	195
COLOR	195
SOUND	196
DCMOTOR i	196
DISCONNECT-Input	198
DHT i	198
RANGER i	199
LIGHTLEVEL i	199
TEMPERATURE i	200
MOISTURE i	200
MAGNETIC	201
VERNIER	201
ANALOG.IN i	202
DIGITAL.IN i	202
SWITCH	203
BUTTON i	203
MOTION i	203
POTENTIOMETER i	204
THERMISTOR i	204
RGB	206
LOUDNESS i	206
BBPORT	207
BRIGHTNESS	207
MANAGE	208
BEGIN	208
BEGIN	208
ISTI	209
ISTI	209
WHO	209
WHO	209
WHAT	210
WHAT	210
HELP	210
HELP	210
VERSION	212
VERSION	212
ABOUT	212
ABOUT	212
Comandos adicionais suportados	214

Comandos SET adicionais	214
FORMAT ERROR STRING/NUMBER	214
FORMAT ERROR NOTE/QUIET	214
FLOW [TO] ON/OFF	215
OUT1/2/3 [TO]	216
Comandos READ adicionais	217
BUZZER i	217
COLOR	217
COLOR.RED	218
COLOR.GREEN	219
COLOR.BLUE	219
DCMOTOR i	220
DIGITAL.OUT i	220
FORMAT	221
FLOW	222
IN1/IN2/IN3	222
LAST ERROR	223
LED i	223
LIGHT	224
OUT1/2/3	224
PWR	225
RELAY i	225
RESOLUTION	226
RGB i	226
RED i	227
GREEN i	227
BLUE i	228
SERVO i	228
SERVO i CALIBRATION	229
SOUND	230
SPEAKER i	230
SQUAREWAVE i	231
Comandos AVERAGE adicionais	232
PERIOD n	232
Comandos CALIBRATION adicionais	233
CALIBRATE	233
SERVO i / SERVO.CONTINUOUS i	233
TEMPERATURE i C1 C2 C3 R1	234
THERMISTOR i C1 C2 C3 R1	235

Fichas de Dados Hub TI-Innovator™ 236

TI-Innovator™ Hub Ficha de Dados	237
Portas do Hub TI-Innovator™ e pinos utilizáveis da placa de ensaio	239

Características do conector da placa de ensaio	239
Componentes integrados do Hub TI-Innovator™ Fichas de Dados	240
Ficha de Dados do LED RGB incorporado	240
Ficha de Dados do LED vermelho incorporado	243
Ficha de Dados da coluna incorporada	245
Ficha de Dados Sensor de luz e brilho incorporado	247
Incorporado - Ficha de Dados do indicador de energia auxiliar	248
LED verde incorporado - Ficha de Dados do indicador de energia	249
LED vermelho incorporado - Ficha de Dados Indicador de Erro	250
Cabo USB Mini A para Mini Ficha de Dados	251
Cabo USB A padrão para cabo mini B Ficha de Dados	252
Cabo USB A Padrão a cabo micro B Ficha de Dados	253
Carregador de parede TI Ficha de Dados	254
Ficha de Dados da Bateria Externa	255
TI-Innovator™ Rover Guia de Configuração	256
Visão geral do TI-Innovator™ Rover	256
Saber mais	256
Requisitos de instalação do TI-Innovator™ Rover	258
Preparação do TI-Innovator™ Rover	259
Conectar TI-Innovator™ Rover	260
Ligar o TI-Innovator™ Rover ao TI-Innovator™ Hub	260
Conectar o TI-Innovator™ Hub a uma calculadora gráfica	263
Explorar o TI-Innovator™ Rover montado	264
Parte de cima do Rover	264
Parte de baixo do Rover.	265
Parte da frente do Rover	266
Parte traseira do Rover	266
Lado direito do Rover	267
Lado esquerdo do Rover	268
Precauções gerais	268
TI-Innovator™ Rover	268
Comandos do TI-Innovator™ Rover versão 1.4	271
Pré-requisitos: Use o comando Enviar "Connect RV" em primeiro lugar	271
Subsistemas RV Nomeados	271
Categorias de Comandos do Rover	272
Comandos RV, Amostras de Código e Sintaxe	273
Menu TI-Innovator™ Rover	273
Rover (RV)... ..	273
Drive RV... ..	278
RV FORWARD	279

RV BACKWARD	280
RV LEFT	281
RV RIGHT	281
RV STOP	282
RV RESUME	283
RV STAY	283
RV TO XY	284
RV TO POLAR	284
RV TO ANGLE	285
READ RV Sensors... ..	286
RV.RANGER	286
RV.COLORINPUT	287
RV.COLORINPUT.RED	288
RV.COLORINPUT.GREEN	288
RV.COLORINPUT.BLUE	289
RV.COLORINPUT.GRAY	289
RV Settings... ..	291
Read RV Path... ..	292
Reading WAYPOINT and PATH	292
Posição RV e Caminho	293
RV.WAYPOINT.XYTHDRN	294
RV.WAYPOINT.PREV	294
RV.WAYPOINT.CMDNUM	295
RV.PATHLIST.X	296
RV.PATHLIST.Y	297
RV.PATHLIST.TIME	297
RV.PATHLIST.HEADING	298
RV.PATHLIST.DISTANCE	298
RV.PATHLIST.REVS	299
RV.PATHLIST.CMDNUM	299
RV.WAYPOINT.X	300
RV.WAYPOINT.Y	301
RV.WAYPOINT.TIME	301
RV.WAYPOINT.HEADING	302
RV.WAYPOINT.DISTANCE	302
RV.WAYPOINT.REVS	303
RV Color... ..	304
RV.COLOR	304
RV.COLOR.RED	304
RV.COLOR.GREEN	305
RV.COLOR.BLUE	305
RV Setup... ..	307
RV.POSITION	307

RV.GYRO	307
RV.GRID.ORIGIN	308
RV.GRID.M/UNIT	308
RV.PATH CLEAR	309
RV MARK	309
RV Control... ..	311
SET RV.MOTORS	311
SET RV.MOTOR.L	312
SET RV.MOTOR.R	312
SET RV.ENCODERSGYRO 0	313
READ RV.ENCODERSGYRO	314
READ RV.GYRO	314
READ RV.DONE	315
READ RV.ETA	317
Send "CONNECT RV"	319
CONNECT RV	319
Send "DISCONNECT RV"	320
DISCONNECT RV	320

TI-Innovator™ Rover - Fichas de dados de componentes programáveis ...321

TI-Innovator™ Rover	322
Ficha de Dados de Codificadores Rotativos Integrados do TI-Innovator™ Rover	323
Ficha de Dados do Giroscópio Incorporado do TI-Innovator™ Rover	324
Ficha de Dados de Sensor Ultrassônico Incorporado do TI-Innovator™ Rover	325
Ficha de Dados de Sensor de Cores Integrado do TI-Innovator™ Rover	327
Ficha de Dados Sensor de luz e brilho incorporado	329
Ficha de Dados Motores Elétricos Incorporados do TI-Innovator™ Rover	330
Ficha de dados de LED RGB (vermelho, verde e azul) Integrado do TI-Innovator™ Rover	332
Ficha de Dados da coluna incorporada	334

Fichas de Dados dos Módulos I/O336

Sensores ambientais	337
Ficha de Dados do sensor de luz analógico	338
Ficha informativa do sensor de humidade	340
Ficha informativa do sensor de temperatura	342
Ficha informativa do sensor de temperatura e humidade	344
Ficha de dados da bomba de água	346
Sensores dos LEDs e monitores	347
Ficha de Dados do LED branco	348
Sensores de movimento e distância	350
Ficha informativa do sensor de campo magnético (efeito Hall)	351
Ficha de Dados do sensor ultrassônico	353

Motores	354
Ficha de Dados do servomotor	355
Ficha de Dados do motor de vibração	357
Sensores de potência e sinal	359
Ficha informativa MOSFET	360
Ficha de Dados da placa de ensaio TI-Innovator™	362
Componentes da placa de ensaio e pinos utilizáveis	363
Sensores ambientais	365
Ficha de Dados Termistor	366
Sensor de temperatura analógico TI Ficha de Dados	367
Ficha de Dados Sensor de luz visível	368
LEDs e monitores	369
Ficha de Dados do LED verde	370
Ficha de Dados do LED RGB (vermelho-verde-azul)	372
Ficha de Dados do LED Vermelho	374
Ficha de Dados do díodo	376
Ficha de Dados de Visualização de 7 segmentos	377
Ficha de Dados do recetor de infravermelhos	378
Ficha de Dados do transmissor de infravermelhos	379
Motores	380
Ficha de Dados Pequeno motor de corrente contínua	380
Energia e sinais de controlo	382
Ficha de Dados Interruptor SPDT deslizante	383
Ficha de Dados do interruptor DIP de 8 posições	384
Ficha de Dados Pacote SIP de resistência 8 100 Ohm	386
Ficha de Dados potência TTL MOSFET	387
Componentes passivos	389
Acessórios	390
Ficha de dados da placa de ensaio	393
Condensadores	394
Resistências	396
Adaptador do TI-SensorLink	401
O que é o adaptador do TI-SensorLink?	401
TI-SensorLink - Design industrial e marcações	401
Sensores análogos Vernier suportados	402
Requisitos do adaptador Vernier:	403
Ligar o adaptador TI-SensorLink	404
Ligue o Adaptador TI-SensorLink acessório ao TI-Innovator™ Hub	404
Conecte o TI-Innovator™ Hub a uma calculadora gráfica	404

Ligue o adaptador TI-SensorLink a um sensor Vernier	404
Precauções com o adaptador TI-SensorLink e Sensores Vernier	405
Fichas de informação do Adaptador TI-SensorLink e Sensor Vernier	407
Ficha de informação do adaptador TI-SensorLink	408
Ficha de dados da sonda de temperatura em aço inoxidável	409
Ficha de informação do sensor de pH	411
Ficha de informação do sensor de pressão de gás	413
Ficha de informação do sensor de força de duas vias	415
Ficha de informação do acelerómetro Low-g (uma direção)	417
Ficha de informação do sensor de luz	418
Ficha de informação de sensor de energia Vernier	420
TI-RGB Array	421
O que é a TI-RGB Array?	421
TI-RGB Array - Design industrial e marcações	421
Requisitos da TI-RGB Array:	422
Conectar a TI-RGB Array	422
Ligue a TI-RGB Array ao TI-Innovator™ Hub	422
Conecte o TI-Innovator™ Hub a uma calculadora gráfica	423
Comandos da TI-RGB Array	424
Pré-requisitos: Use o comando Send "Connect RGB" em primeiro lugar	424
Amostra de código	424
CONNECT RGB	424
SET RGB	425
SET RGB ALL	425
READ RGB	426
Precauções gerais	426
TI-RGB Array	426
Folha de dados da TI-RGB Array	428
Folha de dados da TI-RGB Array	429
Folha de dados do cabo de placa de ensaio para a TI-RGB Array	431
Resolução de problemas	432
Resolução de Problemas do TI-Innovator™ Hub	432
Resolução de problemas dos componentes incorporados no Hub	433
Resolução de problemas do Rover TI-Innovator™	434
Resolução de problemas com o módulo I/O	440

Resolução de problemas no TI-SensorLink	441
Resolução de problemas Programação com TI-Basic	442
Resolução de problemas com o TI-Innovator™ Sketch	442
Resolução de problemas na bateria externa	443
Precauções gerais com a tecnologia TI-Innovator™	444
TI-Innovator™ Hub	444
TI-Innovator™ Rover	444
Precauções com os módulos I/O	445
Precauções com a placa de ensaio	446
Precauções com o adaptador TI-SensorLink e Sensor Vernier	446
Perguntas Frequentes	448
Informação sobre a compatibilidade de produtos	449
Informação sobre o TI LaunchPad™	451
Informação geral sobre as atividades	452
Informação Geral de Energia para o TI-Innovator™ Hub	454
Informação da Bateria externa para o TI-Innovator™ Hub	454
Informação sobre a Bateria do Rover	455
Informações gerais	457
Ajuda online	457
Contacte a assistência técnica da TI	457
Informações da Assistência e Garantia	457

TI-Innovator™ Hub Guia de Iniciação

O TI-Innovator™ Hub é a peça central do sistema do TI-Innovator™, um kit de projeto que expande a funcionalidade das calculadoras gráficas Texas Instruments (TI), tornando a codificação e design de engenharia acessível aos estudantes na sala de aula.

Tópicos para o ajudar a começar incluem:

- Apresentação do sistema
- O que há na caixa
- Conexão do TI-Innovator™ Hub
- Atualização do software do Hub
- Hub Programação na calculadora de gráficos TI CE
- Hub Programação na tecnologia TI-Nspire™ CX
- TI-Innovator™ Módulos I/O
- Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
- Uso de uma fonte de alimentação auxiliar
- Resolução de problemas
- Precauções gerais

TI-Innovator™ Hub Apresentação

A TI-Innovator™ Hub permite que use a sua calculadora gráfica TI ou software de computador TI-Nspire™ compatível para controlar componentes, ler sensores e criar poderosas experiências de aprendizagem.

- Comunica com o Hub através de comandos básicos de programação TI Basic.
- Hosts compatíveis com o TI-Innovator™ Hub incluem:
 - Família de calculadoras de gráficas TI CE (TI-83 Premium CE, TI-84 Plus CE, e TI-84 Plus CE-T) com sistema operativo versão 5.3 ou posterior instalado. Também pode ser preciso instalar ou atualizar a aplicação do Hub, que contém o menu Hub.
 - Unidade portátil TI Nspire™ CX ou TI Nspire™ CX CAS com sistema operativo versão 4.5 ou posterior instalada
 - Software de computador TI Nspire™ versão 4.5 ou posterior
- **TI-Innovator™ Hub.** Comunica-se com o host, os Hub componentes incorporados e componentes externos conectados. Também distribui alimentação para os componentes externos.
- **TI-Innovator™ Componentes.** Esses componentes, vendidos separadamente, incluem sensores, motores e LEDs que se conectam ao Hub através de portas de Entrada/Saída e conector de placa de ensaio.

Saber mais

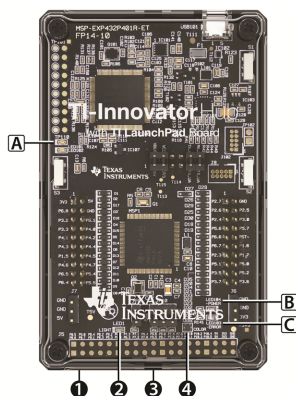
Para uma lista de precauções a tomar ao utilizar a placa de ensaio e seus componentes, consulte *Precauções Gerais* (página 33).

Para obter informações sobre acessórios, módulos externos e componentes da placa de ensaio, visite education.ti.com/go/innovator.

O que há na caixa

TI-Innovator™ Hub com Componentes Integrados

- 1 Um sensor de brilho de luz na parte inferior da Hub Pode ser lido como "BRILHO" em Hub sequências de comando.
- 2 O LED vermelho é endereçável como "LUZ" em Hub sequências de comando.
- 3 Coluna (na parte posterior de Hub, não mostrada) é endereçável como "SOM" em Hub sequências de comando.
- 4 O LED vermelho-verde-azul é endereçável como "COR" em Hub sequências de comando.



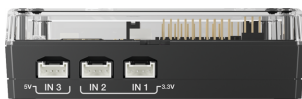
Também visíveis na face do Hub estão:

- A** LED de alimentação auxiliar verde
- B** LED de alimentação verde,
- C** LED de erro vermelho.

Portas integradas

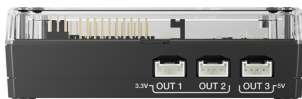
Lado esquerdo - Três portas para recolha de dados ou estado de módulos de entrada:

- **IN 1** e **IN 2** fornecem alimentação de 3.3V.
- **IN 3** fornece alimentação de 5V.



Lado direito - Três portas para controlar módulos de saída:

- **OUT 1** e **OUT 2** fornecem alimentação de 3.3V.
- **OUT 3** fornece alimentação de 5V.



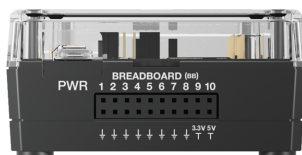
Parte inferior - Sensor de brilho de luz (descrito antes) e duas portas:

- **I²C** porta conecta a periféricos que utilizam o protocolo de comunicação I²C.
- **DADOS** Uma porta Mini-B, utilizada com o cabo apropriado, conecta uma calculadora gráfica ou computador compatível para obter dados e alimentação.

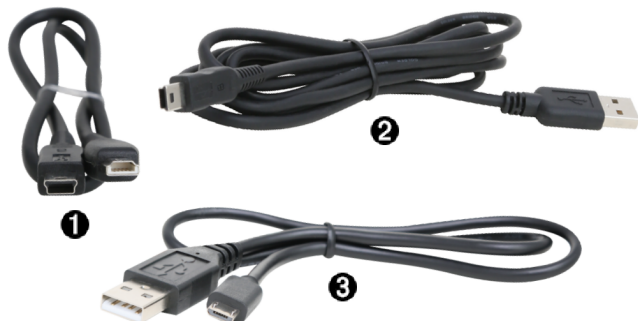


Superior - Dois conectores:

- Conector USB-Micro (**PWR**) para a alimentação auxiliar necessária para alguns componentes.
- Conector da placa de ensaio com 20 pinos definidos para comunicação com componentes conectados. Uma placa de ensaio e cabos de ligação direta são incluídos com o TI-Innovator™ Breadboard Pack, vendido separadamente.



Cabos USB



- ❶ USB Unit-to-Unit (Mini-A to Mini-B) - Conecta a Hub a uma TI Calculadora gráfica CE ou a uma Unidade portátil TI-Nspire™ CX.
- ❷ USB Standard A to Mini-B - Conecta a Hub a um computador que executa o software TI-Nspire™ CX.
- ❸ USB Standard A to Micro - Conecta a porta **PWR** da Hub a uma fonte de alimentação aprovada pela TI necessária para alguns periféricos.

Alimentação auxiliar

TI Wall Charger - Fornece alimentação através de TI-Innovator™ Hub para componentes como motores, que exigem alimentação adicional. O opcional External Battery Pack pode também fornecer alimentação auxiliar.

Nota: Um LED de alimentação auxiliar na Hub indica quando o Hub está a receber alimentação auxiliar.



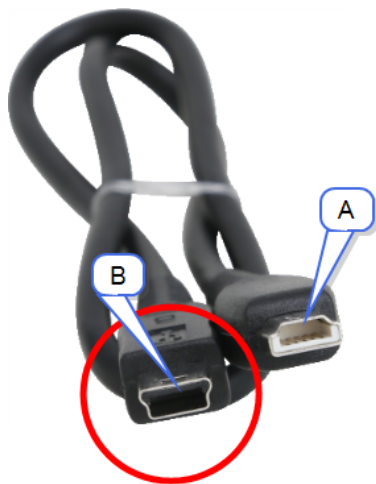
Conectar TI-Innovator™ Hub

A TI-Innovator™ Hub conecta por um cabo USB à calculadora gráfica ou computador. A conexão permite à Hub receber alimentação e trocar dados com a calculadora.

Nota: Alguns periféricos, como motores, podem exigir alimentação auxiliar. Para mais informações, consulte Utilização de uma fonte de alimentação auxiliar (página 30).

Conexão com uma calculadora gráfica

1. Identificação do conector "B" na USB Unit-to-Unit (Mini-A to Mini-B) cabo. Cada extremidade deste cabo tem uma letra gravada.
2. Insira o conector "B" na **Conector** porta na parte inferior da TI-Innovator™ Hub.



3. Insira a extremidade livre do cabo (o conector "A") na porta USB da calculadora



4. Ligue a calculadora se já não estiver ligada.

O LED de alimentação na Hub brilha em verde demonstrando que recebe energia.

Conexão a um computador que utiliza o software TI-Nspire™ CX

1. Identificação do conector "B" na USB Standard A to Mini-B cabo para Windows®/Mac®. Cada extremidade deste cabo tem uma letra gravada.
2. Insira o conector "B" na **Conector** porta na parte inferior da TI-Innovator™ Hub.
3. Insira a extremidade livre do cabo (o conector "A") na porta USB do computador.

O LED de alimentação na Hub brilha em verde demonstrando que recebe energia.



A atualizar o Hub software

A TI-Innovator™ Hub contém software, TI-Innovator™ Sketch, que interpreta os comandos do Hub e comunica com dispositivos incorporados e módulos conectados. Um ferramenta baseada na web permite a atualização do Sketch. Versões atualizadas contém correções de bugs e asseguram que TI-Innovator™ Hub possa comunicar com os últimos componentes.

Para obter a versão mais recente do TI-Innovator™ Sketch, visite o site seguinte:

<https://education.ti.com/go/innovator>

Perguntas sobre o Software Hub

O que é o TI-Innovator™ Sketch?

O “sketch” é o software no TI-Innovator™ Hub que comunica com a calculadora gráfica, processa os comandos e controla os componentes externos.

Preciso de atualizar o Sketch no TI-Innovator™ Hub?

Para melhores resultados, use sempre a versão mais recente TI-Innovator™ Sketch. Para manter-se informado sobre as atualizações do TI-Innovator™ Hub, assegure-se que regista o seu produto em education.ti.com/register ou consulte o website TI-Innovator™ em education.ti.com/go/innovator.

Qual é a versão mais recente do Sketch?

Para melhores resultados, use sempre a versão mais recente do TI-Innovator™ Sketch. Pode sempre encontrar a versão mais recente do Sketch em education.ti.com/go/innovator.

Porque devo atualizar o Sketch?

Existem várias razões pelas quais deve atualizar o Sketch.

1. Para obter a versão mais recente da TI que pode incluir novas funcionalidades.
2. Para restaurar o Sketch da TI depois de carregar um sketch personalizado - isto é apenas necessário por utilizadores avançados que usem um sketch alternativo.

Como carrego o Sketch no Hub TI-Innovator™ ?

O sketch pode ser atualizado através do Software de Atualização TI-Innovator Hub. Este software pode obter-se gratuitamente com download no site da TI.

Posso atualizar múltiplos TI-Innovator Hubs ao mesmo tempo?

O Software de Atualização TI-Innovator Hub só permite atualizar um único Hub de cada vez. No entanto, a aplicação foi projetada para permitir que atualize vários hubs sem ter que reiniciar o software.

O Sketch que vem no Hub TI-Innovator™ pode ser editado para acrescentar funcionalidades mas continuar a funcionar com a calculadora TI? O Sketch é "open source"?

O código do Sketch que está carregado na TI-Innovator™ não foi publicado para ser modificado ou editado por outros. Para manter a compatibilidade entre os produtos Hub TI-Innovator™ e calculadoras TI, use apenas o Sketch oficialmente publicado para o Hub TI-Innovator™ .

Hub Programação na calculadora de gráficos TI CE

Nota: Estas instruções aplicam-se à calculadora gráfica TI CE. Para obter instruções similares para a tecnologia TI-Nspire™ CX, consulte Programação de Hub na tecnologia TI-Nspire™ CX Technology (página 17).

A TI-Innovator™ Hub responde a comandos básicos de programação da TI, como **Enviar** e **Obter**.

- **Enviar** - Envia sequências de comando para o Hub para controlar dispositivos ou solicitar informações.
- **Obter** - Recupera informações solicitadas do Hub.
- **aval** - Fornece o resultado de uma expressão como uma sequência de caracteres. Especialmente útil dentro da Hub sequência de comando em comandos **Enviar**.
- **Aguardar** - Pausa a execução do programa durante um número especificado de segundos.

Exemplos de código: Calculadora gráfica TI CE

Ação desejada	Código de programa
Liga o LED vermelho incorporado ("LIGHT").	<code>Send("SET LIGHT ON")</code>
Reproduz um tom de 440 Hz na coluna incorporada ("SOUND") durante dois segundos.	<code>Send("SET SOUND 440 TIME 2")</code>
Ligar elemento azul do LED RGB incorporado ("COLOR") a um brilho de 100%.	<code>Send("SET COLOR.BLUE 255")</code>
Ler e exibir o valor atual no sensor de luz integrado ("BRIGHTNESS"). O intervalo é de 0% a 100%.	<code>Send("READ BRIGHTNESS")</code> <code>Get(A):Disp A</code>

Programa de amostra para fazer piscar um LED integrado

O seguinte programa da calculadora gráfica TI CE usa os comandos **Enviar** e **Aguardar** para fazer piscar o LED vermelho incorporado no Hub. Os comandos são contidos no loop "Para...Terminar" que repete o ciclo intermitente de LIGAR/DESLIGAR em 10 iterações.

```

PRGM: PISCAR
Para(N,1,10)
Enviar ("SET LIGHT ON")
Aguardar 1
Enviar("SET LIGHT OFF")
Aguardar 1
Terminar

```



Como criar e executar um programa

Nota: Estas são instruções resumidas. Para obter instruções detalhadas sobre a criação e execução de programas, consulte *Programação básica da TI para a calculadora gráfica TI CE*. O guia está disponível através de TI-Innovator™ Technology eGuide (página ii).

Antes de iniciar

- Consulte os requisitos do sistema (página 2), e atualize o sistema operativo da sua calculadora e a aplicação Hub conforme a necessidade. Pode atualizar a partir do software TI Connect™ CE ou de outra calculadora atualizada.

Para criar um novo programa numa calculadora gráfica TI CE:

1. No Ecrã Inicial, prima **[prgm]**, selecione **Novo** e prima **[enter]**.
2. Digite um nome para o seu programa, como "SOUNDTEST", e depois prima **[enter]**.

O Editor de Programas abrirá, mostrando um modelo para o código do seu programa.

3. Digite as linhas de código que compõem o seu programa.
 - Deve usar o Hub Menu para inserir comandos básicos da TI, como **Enviar** e **Obter**. (Prima **[prgm]** e selecione **Hub**.)
 - Pode inserir Hub sequências de comando e parâmetros como **"SET LIGHT ON"** usando o menu ou digitando. Se digitar as sequências, certifique-se de usar maiúsculas e minúsculas corretamente.
 - No final de cada linha, prima **[enter]**. Cada nova linha é automaticamente precedida por dois pontos (:).
 - Use as teclas de seta para mover ao longo do programa. Prima **[del]** para excluir ou prima **[2nd]** **[ins]** para inserir.

Para fechar o Editor de Programas

- ▶ Prima [2nd] [quit] para voltar ao Ecrã Inicial.

O programa permanece disponível através da tecla [prgm].

Para executar o programa:

1. Assegure-se de que o TI-Innovator™ Hub está conectado à sua calculadora.
2. Assegure-se de que os módulos de Entrada/Saída ou os componentes de placa de ensaio necessários estejam conectados ao Hub.
3. A partir do ecrã inicial, prima [prgm], selecione o nome de seu programa da lista mostrada e prima [enter].

O nome do programa é colado no Ecrã Inicial.

4. Prima [enter] outra vez para executar o programa.

Para editar um programa existente:

1. No ecrã inicial, prima [prgm], selecione **Editar**.
2. Selecione o nome do programa na lista mostrada e prima [enter].

O programa é aberto no Editor de Programas.

Utilizar o Hub Menu para construir comandos

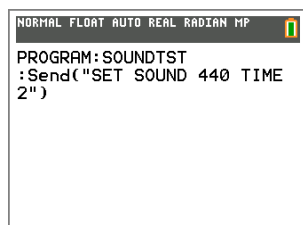
A Hub menu está disponível na calculadora gráfica TI CE sempre que estiver a criar ou editar um programa. Ele pode economizar tempo durante a construção de comandos e ajudá-lo com a ortografia e sintaxes corretas do comando.

Nota: Para construir um comando a partir do Hub menu, deve saber:

- O nome exclusivo do componente que está endereçando, como "SOUND" para a coluna incorporada.
- Os parâmetros de comando que se aplicam ao componente, como frequência e duração do som. Alguns parâmetros são opcionais, e pode querer saber o intervalo de valor de um parâmetro.

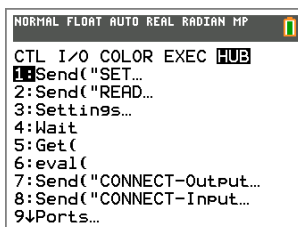
Exemplo de utilização do Hub Menu:

Este exemplo para calculadora gráfica TI CE constrói o comando **Enviar** ("SET SOUND 440 TIME 2") para emitir um tom de 440Hz durante dois segundos na coluna incorporada.



1. Abra (ou crie) o programa que utilizará para comunicar-se com o Hub.
2. Posicione o cursor onde pretende colocar o comando.
3. Prima **[prgm]** e selecione **Hub**.

A Hub menu aparece.



4. Selecione **Enviar "SET"** e prima **[enter]**, depois selecione **SOUND** e prima **[enter]**.
5. Digite **440** como a frequência sonora.
6. No menu Hub, selecione **Configurações > TEMPO**.
7. Digite **2** como o valor TEMPO.



8. Para concluir o comando, digite as aspas de fechar (prima **[alpha]** **[+]**) e depois prima **[link]**.



9. Para voltar ao Ecrã Inicial e testar o comando, prima **[2nd]** **[quit]** e depois siga as instruções anteriores para executar um programa.

Sugestões para programar com a calculadora de gráficos TI CE

- Certifique-se de que seu código não tem espaços desnecessários que podem causar erros de sintaxe. Isso inclui espaços repetidos dentro da linha e um ou mais espaços no final de uma linha.
- Código de uma fonte externa pode mostrar aspas "curvas" ("...") em lugares que exigem aspas retas ("..."). Para digitar aspas retas, prima **[alpha]** e depois **[+]**.
- Para limpar uma linha de código atual, prima **[clear]**.
- Para digitar operadores relacionais como =, < e ≤, prima **[2nd]** **[test]**.
- Para digitar um espaço, prima **[alpha]** e depois **[0]**.
- Se seu programa deixar de responder ao ser executado, prima a tecla **[on]**.
- **Nota:** Se uma sintaxe de comando não inclui um parêntese de abertura à esquerda, tal como "**Aguardar**", usar um par de parêntese num argumento pode ser interpretado como o argumento completo e dar um erro de sintaxe inesperado. Ao inserir expressões longas com parêntese, inclua a expressão inteira entre parênteses para evitar erros de sintaxe dessa natureza.

Válido: Aguardar $((X+4)*5)$

Válido: Aguardar $X+4*5$

Erro de sintaxe: Aguardar $(X+4)*5$

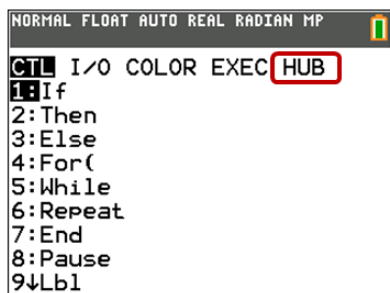
Saber mais

Para encontrar exemplos de programas e dados sobre a programação de TI-Innovator™ Hub, consulte o TI-Innovator™ Technology eGuide (página ii).

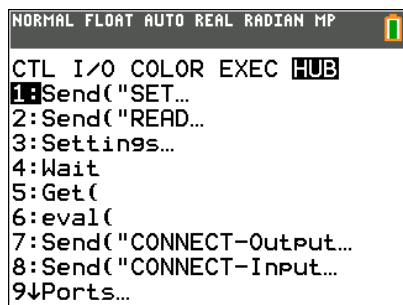
Aplicação TI-Innovator™ Hub para a calculadora gráfica TI CE

O que é a aplicação TI-Innovator™ Hub?

A aplicação TI-Innovator™ Hub adiciona o menu do HUB ao menu de programação numa calculadora gráfica TI CE.



Este menu facilita a seleção de comandos tipicamente usados na criação de programas utilizados com o TI-Innovator™ Hub.



Como sei se tenho a aplicação TI-Innovator™ Hub?

Para garantir que a Hub aplicação foi descarregada para a sua calculadora gráfica TI CE, siga estes passos.

1. Prima o 2º [mem]
2. Selecione a opção "2: Gestão Mem./Apagar..."
3. Selecione a opção "A: Aplicações"
4. A aplicação TI-Innovator™ Hub está listada como "Hub" na lista de aplicações. Confirme que o Hub está listado.

V5.2.0.0031 (C)2016 TEXAS INSTRUMENTS	
RAM FREE	152881
ARC FREE	2948K
▶*Hub	3840
*PlgSmlt2	88147

De que versão da aplicação TI-Innovator™ Hub necessito?

Para melhores resultados, use sempre a versão mais recente da TI-Innovator™ Hub App e da TI CE Family of Graphing Calculators. Visite education.ti.com/en/product-resources/whats-new-84-ce para obter a mais recente.

Como sei qual é a versão da minha aplicação TI-Innovator™ Hub?

Para determinar a versão da Hub aplicação que foi descarregada para a sua calculadora gráfica TI CE, siga estes passos.

1. Prima o 2º [mem]
2. Selecione a opção "2: Gestão Mem./Apagar..."
3. Selecione a opção "A: Aplicações"
4. Pressiona a seta para baixo até seleccionar a aplicação Hub.
5. Olhe para o separador do título para ver o número da versão da Hub aplicação.

V5.2.0.0031 (C)2016 TEXAS INSTRUMENTS	
RAM FREE	152881
ARC FREE	2948K
▶*Hub	3840
*PlgSmlt2	88147

Como obtenho a aplicação TI-Innovator™ Hub?

A aplicação TI-Innovator™ Hub está disponível para transferência a partir do website da TI em education.ti.com/latest.

Vou precisar de atualizar a aplicação Hub TI-Innovator™ sempre que atualizo o sistema operativo da calculadora?

A aplicação Hub TI-Innovator™ apenas precisa de ser atualizada quando são adicionadas novas funcionalidades à aplicação. No entanto, recomendamos que mantenha sempre os seus produtos TI atualizados com os SO e as versões mais recentes. Quando atualizar o seu SO, verifique sempre se há atualizações para as aplicações.

Necessito de uma aplicação para utilizar a TI-Innovator™ Hub com a tecnologia TI-Nspire™ CX?

A tecnologia TI-Nspire™ CX tem todos os comandos integrados para comunicar com a TI-Innovator™ Hub. Para melhores resultados, use sempre a versão mais recente do TI-Nspire™.

Hub Programação na tecnologia TI-Nspire™ CX

Nota: estas instruções aplicam-se à tecnologia TI-Nspire™ CX. Para instruções similares para a calculadora gráfica TI CE, consulte o Hub Programação na calculadora gráfica TI CE (página 9).

A TI-Innovator™ Hub responde a comandos básicos de programação da TI, como **Enviar** e **Obter**.

- **Enviar** - Envia sequências de comando para o Hub para controlar dispositivos ou solicitar informações.
- **Obter** e **ObterSeq** - Recuperar informações solicitadas do Hub.
- **aval()** - Fornece o resultado de uma expressão como uma sequência de caracteres. Válido somente dentro dos comandos **Enviar**, **Obter** e **ObterSeq**.
- **Aguardar** - Pausa a execução do programa durante um número especificado de segundos.

Exemplos de código: Tecnologia TI-Nspire™ CX

Ação desejada	Código de programa
Liga o LED vermelho incorporado ("LIGHT").	Send "SET LIGHT ON"
Reproduz um tom de 440 Hz na coluna incorporada ("SOUND") durante dois segundos.	Send "SET SOUND 440 TIME 2"
Ligar elemento azul do LED RGB incorporado ("COLOR") a um brilho de 100%.	Send "SET COLOR.BLUE 255"
Ler e exibir o valor atual no sensor de luz integrado ("BRIGHTNESS"). O intervalo é de 0% a 100%.	Send "READ BRIGHTNESS" Get a: Disp a

Programa de amostra para fazer piscar um LED integrado

O seguinte programa TI-Nspire™ CX usa os comandos **Enviar** e **Aguardar** para fazer piscar o LED vermelho incorporado no Hub. Os comandos estão contidos no loop "Para...TerminarPara" que repete o ciclo intermitente de LIGAR/DESLIGAR por 10 iterações.

```

Definir piscar()=
Prgm
Para n,1,10
  Enviar "SET LIGHT ON"
  Aguardar 1
  Enviar "SET LIGHT OFF"
  Aguardar 1
TerminarPara
TerminarProg

```



Como criar e executar um programa

Nota: Estas são instruções resumidas. Para obter instruções detalhadas, consulte o Editor de Programas do TI-Nspire™ CX, acessível através do TI-Innovator™ Technology eGuide (página ii).

Antes de iniciar:


- Consulte os requisitos do sistema (página 2), e atualize seu software se necessário.
 - Nas unidades portáteis TI-Nspire™ CX, use o software de computador TI-Nspire™ para atualizar o sistema operativo.
 - Em computadores que usam o software TI-Nspire™ CX, use o menu Ajuda para atualizar o software.

Para criar um documento do TI-Nspire CX:


1. Na unidade portátil, prima **[doc]** e selecione **Inserir > Editor de Programas > Novo**. Para o software de computador, clique em **Inserir > Editor de Programas > Nova**.
2. Digite um nome para seu programa, tal como "soundtst", selecione **Programa** como Tipo e depois clique em **OK**.
O Editor de Programas abrirá, mostrando um modelo para o código do seu programa.
3. Entre as linhas **Prog** e **TerminarProg**, digite as linhas de código que compõem o programa.
 - Pode digitar os nomes do comando ou inseri-los a partir do menu do Editor de Programas.
 - Depois de digitar cada linha, prima **Enter** para adicionar mais código.
 - Use as teclas de seta para deslocar-se pelo programa.

Para armazenar um programa:

Deve armazenar o programa antes de poder executá-lo.

- ▶ Na unidade portátil, prima  e selecione **Verificar sintaxe e guardar > Verificar sintaxe e guardar**.
No menu do Editor de Programas, clique em **Verificar sintaxe e guardar > Verificar sintaxe e guardar**.

Para fechar o Editor de Programas

- ▶ Na unidade portátil, prima  e selecione **Ações > Fechar**.
No menu Ações do Editor de programas, clique em **Ações > Fechar**.


Se fez alterações depois de armazenar o programa, será avisado para Verificar sintaxe e guardar.

Para executar o programa:

1. Assegure-se de que o TI-Innovator™ Hub está conectado à sua unidade portátil ou computador.
2. Assegure-se de que os módulos de Entrada/Saída ou os componentes de placa de ensaio necessários estejam conectados ao Hub.
3. Abra o documento que contém o programa.
4. Na página Calculadora, digite o nome do programa e parêntese. Se o programa exigir argumentos, inclua-os entre parênteses separados por vírgulas.

O programa é executado.

Para editar um programa existente:

1. Se necessário, abra o documento que contém o programa.
2. Vá para a página Calculadora.
3. Na unidade portátil, prima  e selecione **Funções e Programas > Editor de Programas > Abrir**.
No menu Calculadora, clique em **Funções e programas > Editor de Programas > Abrir**.
4. Selecione o nome do programa da lista exibida.

O programa aparece numa página do Editor de Programas.

Utilizar o Hub Menu para construir comandos

A Hub menu está disponível na tecnologia TI-Nspire™ CX sempre que estiver a criar ou a editar um programa. Ele pode economizar tempo durante a construção de comandos e ajudá-lo com a ortografia e sintaxes corretas do comando.

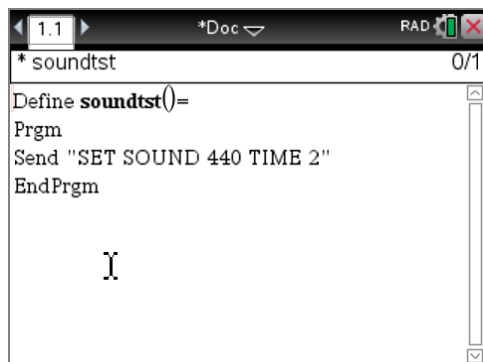
Nota: Para construir um comando a partir do Hub menu, deve saber:

- O nome exclusivo do componente que está endereçando, como "SOUND" para a coluna incorporada.

- Os parâmetros de comando que se aplicam ao componente, como frequência e duração do som. Alguns parâmetros são opcionais, e pode querer saber o intervalo de valor de um parâmetro.

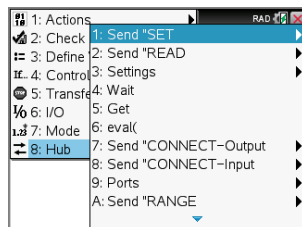
Exemplo de utilização do Hub Menu:

Este exemplo do TI-Nspire™ CX constrói o comando **Enviar "SET SOUND 440 TIME 2"** para emitir um tom de 440Hz durante dois segundos na coluna incorporada.

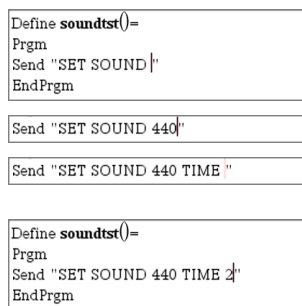


1. Abra (ou crie) o programa que utilizará para comunicar-se com o Hub.
2. Posicione o cursor onde pretende colocar o comando.

3. Na unidade portátil, prima **menu** e selecione **Hub**.
No menu Editor de Programas, selecione **Hub**.
A Hub menu aparece.












4. Selecione **Enviar "SET** e depois selecione **SOUND** para inserir a primeira parte do comando.
5. Digite **440** como o valor de frequência.
6. No menu Hub, selecione **Configurações > TEMPO**.
7. Para concluir o comando, digite **2** como o valor TEMPO.



8. Para testar o comando, siga as instruções anteriores para executar um programa.

Sugestões para programar com a tecnologia TI-Nspire™ CX

- Código de uma fonte externa pode conter aspas "curvas" ("...") em lugares que exigem aspas retas ("..."). Para digitar aspas retas, prima  .
- Para limpar uma linha de código atual, prima  .
- Para digitar operadores relacionais como =, < e ≤, prima  .
- Para digitar um espaço, prima .
- Se seu programa deixar de responder ao ser executado:

Unidade portátil TI-Nspire™: Manter pressionada a tecla  e pressionar  repetidamente.

Windows®: Manter pressionada a tecla **F12** e pressionar **Enter** repetidamente.





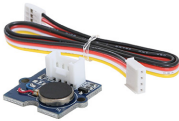

Mac®: Manter pressionada a tecla **F5** e pressionar **Enter** repetidamente.

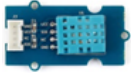



Saber mais

Para encontrar exemplos de programas e dados sobre a programação de TI-Innovator™ Hub, consulte o TI-Innovator™ Technology eGuide (página ii).

TI-Innovator™ Módulos de Entrada/Saída

Esses módulos de Entrada/Saída (comprados separadamente) incluem cabos para conectar os módulos ao TI-Innovator™ Hub.

Módulo	Portas	Imagem	Exemplo de código para a calculadora gráfica TI CE
LED branca *	OUT 1 OUT 2 OUT 3		Ligue o módulo de LED branca conectado a OUT 1 : Enviar("CONNECT LED 1 TO OUT 1") Enviar("SET LED 1 ON")
Servomotor **	OUT 3		Rode o eixo do servomotor conectado a OUT 3 no sentido anti-horário em 90°: Enviar("CONNECT SERVO 1 TO OUT 3") Enviar("SET SERVO 1 TO -90") Código equivalente usando uma variável com eval() : angdeg:=-90 Enviar("CONNECT SERVO 1 TO OUT 3") Enviar("SET SERVO 1 TO eval(angdeg)")
Sensor de luz analógico	IN 1 IN 2 IN 3		Ler e mostrar nível de luz ambiente a partir do sensor conectado a IN 2 : Enviar("CONNECT LIGHTLEVEL 1 TO IN2") Enviar("READ LIGHTLEVEL 1") Obter(L):Mostrar(L)
Sensor ultrassônico	IN 1 IN 2		Ler e mostrar distância medida a partir do sensor conectado a IN 2 : Enviar("CONNECT RANGER 1 TO IN2") Enviar("READ RANGER 1") Obter(R):Mostrar(R)
Motor de vibração	OUT 1 OUT 2 OUT 3		Ligar o motor de vibração conectado a OUT 1 : Enviar("CONNECT VIB.MOTOR 1 TO OUT 1") Enviar("SET VIB.MOTOR 1 TO ON")
Sensor de temperatura	IN 1 IN 2 IN 3		Ler e mostrar a temperatura ambiente a partir do sensor conectado a IN 3 : Enviar("CONNECT TEMPERATURE 3 TO IN3") Enviar("READ TEMPERATURE 3") Obter(T):Mostrar(T)

Módulo	Portas	Imagem	Exemplo de código para a calculadora gráfica TI CE
Sensor de temperatura e humidade	IN 1 IN 2 IN 3		<p>Conecte o sensor de DHT para porta IN 2</p> <pre>Send("CONNECT DHT 1 TO IN2 ")</pre> <p>Ler a temperatura do sensor conectado a DHTIN 2:</p> <pre>Send("READ DHT 1 TEMPERATURE")</pre> <p>Get temperature</p> <p>Leia a humidade do DHT sensor:</p> <pre>Send "READ DHT 1 HUMIDITY"</pre> <p>Get humidity</p>
Sensor Hall	IN 1 IN 2 IN 3		<p>Conecte o sensor de Efeito Hall para IN3 porto:</p> <pre>Send "CONNECT ANALOG.IN 1 TO IN3"</pre> <p>Leia o valor do campo magnético relatado pelo sensor:</p> <pre>Send "READ ANALOG.IN 1"</pre> <p>Get m</p>
Sensor de Umidade	IN 1 IN 2 IN 3		<p>Conecte o sensor de umidade IN 1:</p> <pre>Send "CONNECT MOISTURE 1 IN 1"</pre> <p>Configurar o intervalo de medição entre 0 e 100. O intervalo é um índice e não tem unidades.</p> <pre>Send "RANGE MOISTURE 1 0 100"</pre> <p>Leia o sensor:</p> <pre>Send "READ MOISTURE 1"</pre> <p>Get moisture</p>
MOSFET	OUT 1 OUT 2		<p>Ligar o MOSFET para fora da porta OUT 1:</p> <pre>Send "CONNECT ANALOG.OUT 1 TO OUT 1"</pre> <p>Controle do motor/bomba ligada em 50% a velocidade para 3 segundos:</p> <pre>Send "SET ANALOG.OUT 1 128 TIME 3"</pre>
Bomba de água			Ela é controlada por um módulo MOSFET.

*O LED brancoO módulo requer alguma montagem.

****O Servomotor requer alimentação auxiliar e alguma montagem. Para obter detalhes, consulte o TI-Innovator™ Technology eGuide (página 355).**

Conexão de um Módulo de Entrada/Saída

Pode usar o cabo de Entrada/Saída que vem com o módulo para conectá-lo à Hub porta de entrada ou saída.

1. Verifique a tabela acima para certificar-se de que sabe que portas de Entrada/Saída suportam o módulo que está conectando.
2. Conecte qualquer das extremidades do cabo de Entrada/Saída com o conector branco do módulo.
3. Conecte a extremidade livre do cabo de Entrada/Saída à Hub porta que decidiu usar.
4. Se o módulo exigir alimentação auxiliar, conecte a fonte de alimentação (página 30),

Programa de amostra para fazer piscar um módulo de LED

O seguinte programa da calculadora gráfica TI CE usa os comandos **Enviar** e **Aguardar** para fazer o módulo de LED conectado a uma porta de Entrada/Saída piscar.

Nota: Esse programa só opera corretamente se a calculadora estiver conectada à Hub e um módulo LED é fisicamente conectado a porta **OUT 1**.

```
PRGM: BLINKIO
Enviar("CONNECT LED 1 TO
OUT1")
Para(N,1,10)
Send("SET LED 1 ON")
Wait 1
Send("SET LED 1 OFF")
Wait 1
End
Send("DISCONNECT LED 1")
```

Nota: Se estiver a usar o tecnologia TI-Nspire™ CX, omita o parêntesis e substitua **End** por **EndFor**.



A Hub a sequência de comando "CONNECT LED 1 TO OUT1" diz Hub que um módulo LED está conectado à porta **OUT 1** na Hub. Depois de enviar esse comando, o código pode endereçar o LED como "LED 1". O comando CONNECT é necessário apenas para os Módulos de Entrada/Saída e componentes da placa de ensaio. Não é necessário com os componentes incorporados como a coluna integrada.

Saber mais

Para uma lista de precauções a tomar ao utilizar os Módulos de Entrada/Saída, consulte *Precauções Gerais* (página 33).

Para localizar programas de exemplo, uma lista de Módulos de Entrada/Saída adicionais de detalhes sobre a programação de Módulos de Entrada/Saída, consulte o TI-Innovator™ Technology eGuide (página ii).






TI-Innovator™ Breadboard Pack





A placa de ensaio e seus componentes (comprados separadamente) permitem que construa projetos de placa de ensaio e os conecte ao TI-Innovator™ Hub através dos pinos de conexão da placa de ensaio.

Os componentes da placa de ensaio incluem:

- Uma placa de ensaio e cabos de ligação direta para criar conexões elétricas.
- Componentes endereçáveis, tais como LEDs e sensores, que respondem a Hub Hub. Eles estão listados na tabela abaixo.
- Componentes passivos, como resistências, condensadores e interruptores manuais que não são diretamente endereçáveis pelo Hub mas são necessários em muitos projetos de placa de ensaio.
- Um suporte de pilhas que acomoda quatro pilhas AA. As pilhas não estão incluídas.

Componentes endereçáveis

Componente	Imagem	Usada com pinos	Descrição
LEDs vermelhos		BB 1-10	Díodo emissor de luz que emite luz quando a corrente passa por ele.
LEDs verdes		BB 1-10	Díodo emissor de luz que emite luz quando a corrente passa por ele.
LEDs RGB (vermelho, verde e azul)		BB 8-10	Díodo emissor de luz com elementos vermelho, verde e azul ajustáveis de forma independente. Pode produzir uma variedade de cores.
Termistor		BB 5,6,7 (necessário entrada analógica)	Resistor cuja resistência se altera em função da temperatura. Usada para medição e controlo.
Monitor de 7 segmentos		BB 1-10	Matriz de LEDs dispostos para exibir números e alguns caracteres alfabéticos.

			Também tem um LED para ponto decimal.
Pequeno motor de corrente contínua		BB 1-10 (usa digital para gerar software PWM)	Motor que converte energia elétrica de corrente contínua em energia mecânica.
Potência TTL MOSFET		BB 1-10	Transistor usado para amplificar ou alternar sinais eletrônicos.
Sensor de temperatura analógico TI		BB 5,6,7 (necessário entrada analógica)	Sensor que deteta uma voltagem proporcional à temperatura ambiente em um intervalo de -55 °C a 130 °C.
Sensor de luz visível		BB 5,6,7 (necessário entrada analógica)	Sensor que deteta o nível de luz ambiente.
Transmissor de infravermelhos LTE-302, ponto amarelo		BB 1-10 (saída digital)	LED infravermelho de emissão lateral, projetado para ser emparelhado com o Foto-transistor LTR-301.
Recetor de infravermelhos LTR 301, ponto vermelho		BB 1-10 (entrada digital)	Foto-transistor de infravermelhos com sensibilidade lateral, projetado para ser emparelhado com o emissor de infravermelhos LTE-302.

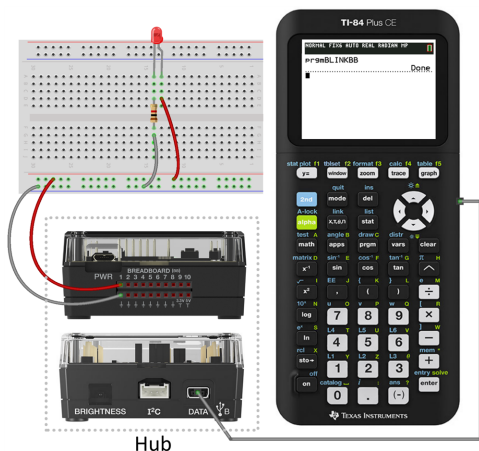
Código de amostra para fazer piscar um LED de placa de ensaio

O seguinte programa de calculadora(s) de gráficos TI CE usa os comandos **Enviar** e **Aguardar** para fazer piscar um LED específico na placa de ensaio.

Nota: Esse programa só opera corretamente se a calculadora estiver conectada à Hub e o LED estiver fisicamente conectado ao **BB1** (pino de placa de ensaio 1) no Hub.

```
PRGM: BLINKBB
Send("CONNECT LED 1 TO BB1")
For(N,1,10)
Send("SET LED 1 ON")
Wait 1
Send("SET LED 1 OFF")
Wait 1
End
Send("DISCONNECT LED 1")
```

Nota: Se estiver a usar o tecnologia TI-Nspire™ CX, omite o parêntesis e substitua **End** por **EndFor**.



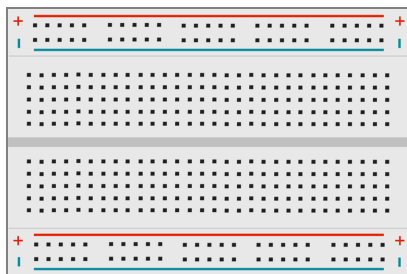
A Hub sequência de comando "CONNECT LED 1 TO BB1" diz que Hub um LED da placa de ensaio está conectado ao pino 1 na Hub. Depois de enviar esse comando, o seu código pode assumir o LED como "LED 1". O comando CONNECT só é necessário para Módulo de Entrada/Saída e componentes da placa de ensaio. Não se aplica a componentes na placa como a coluna integrada.

Noções básicas sobre a placa de ensaio

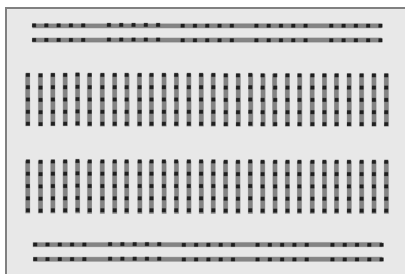
A placa de ensaio facilita a conexão com componentes eletrónicos de um projeto ao inserir guias de componente e cabos de ligação direta à placa de ensaio.

Os pinos estão dispostos em grupos de cinco. Os cinco pinos de cada grupo estão conectados eletricamente entre si na parte traseira da placa. Conecta guias e cabos ao inseri-los nos pinos dentro do mesmo grupo.

- Os trilhos de corrente nas partes superior e inferior estão marcados com faixas vermelha (+) e azul (-). Os grupos de cada trilho estão eletricamente conectados ao longo de todo o comprimento da faixa.
- Os grupos de cinco pinos restantes na placa são rotulados com números e letras. Cada grupo é eletricamente isolado dos demais.



Frente da placa mostrando trilhos de corrente e pinos de conexão



Interconexões do fundo da placa (normalmente oculto). Os grupos de cinco pinos em cada trilho de corrente estão interconectados. Todos os outros grupos de cinco pinos estão isolados.

A lacuna no centro da placa de ensaio facilita a conexão de componentes eletrônicos fornecidos como pacotes duplos em linha.

Pode usar cabos de ligação direta entre o Hub e a placa de ensaio para alimentar componentes da placa de ensaio e controlar ou monitorizá-los através do código do programa. O Hub tem 20 pinos rotulados, incluindo dez pinos de sinal, oito pinos de terra, um pino de alimentação de 3,3V e um de 5,0V.

Saber mais

Para uma lista de precauções a tomar ao utilizar a placa de ensaio e seus componentes, consulte *Precauções Gerais* (página 33).

Para encontrar exemplos de programas e dados sobre a programação de componentes da placa de ensaio no TI-Innovator™ Hub, consulte o TI-Innovator™ Technology eGuide (página ii).

Utilizando uma Fonte de alimentação auxiliar

Normalmente, a TI-Innovator™ Hub e seus componentes conectados consomem energia da calculadora ou computador do host através do **Conector** de dados. Certos componentes, como o servomotor opcional, exigem mais potência do que uma calculadora pode fornecer de modo confiável.

O conector **PWR** do Hub permite que conecte uma fonte de alimentação auxiliar. Pode utilizar as TI Wall Charger ou o External Battery Pack.

TI Wall Charger (incluído com a Hub)

- Entradas na tomada de parede.
- Não use baterias.



External Battery Pack (vendido separadamente)

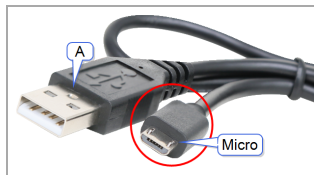
- Recarregável.
- Tem botão Ligar/Desligar com uma fila de LEDs que indicam momentaneamente a carga da bateria quando ela é ligada.
- Desliga-se depois de desconectado do Hub durante cerca de três minutos.

Nota: Para recarregar a External Battery Pack, desconecte-a do Hub e depois conecte-a à TI Wall Charger utilizando o USB Standard A to Micro cabo. Não use a External Battery Pack como fonte de alimentação auxiliar enquanto estiver a ser carregada.



Conexão da fonte de alimentação

1. Identifique o micro conector no USB Standard A to Micro cabo de alimentação auxiliar.
2. Introduza o micro conector no conector **PWR** na parte superior da Hub.



3. Introduza a ponta livre do cabo (o conector "A") na porta USB da fonte de alimentação.

4. Ligue a fonte de alimentação:

- Se utilizar o TI Wall Charger, ligue na tomada da parede.
- Se utilizar o External Battery Pack, pressione o botão power.

Um LED de alimentação auxiliar na Hub brilhará mostrando que a Hub está a receber alimentação auxiliar.

5. Conecte a TI-Innovator™ Hub à calculadora, utilizando o USB Standard A to Mini-B cabo.
6. Conecte o módulo de Entrada/Saída ou componente de placa de ensaio ao Hub.

Resolução de problemas

Não vejo o LED verde ao conectar TI-Innovator™ Hub.

- Certifique-se de que a calculadora está ligada.
- Se estiver a utilizar um USB Unit-to-Unit (Mini-A to Mini-B) cabo para conectar a calculadora, certifique-se de conectar a extremidade "B" do cabo ao **Conector** conector na parte inferior do Hub. Reverter o cabo evita que o Hub receba alimentação.
- Certifique-se de que sua calculadora ou computador atende aos Requisitos do Sistema (página 2).
- Certifique-se de que a extremidade do Cabo USB conectado à calculadora está totalmente inserido.

Como Hub desligo o ?

1. Desligue a calculadora ou computador host.
—ou—
Desligue o cabo USB.
2. Desconecte qualquer fonte de alimentação auxiliar conectada à porta **PWR** no Hub.

Por que meu programa dá erro de sintaxe?

- Se colou código de uma fonte ou editor de texto externo, ele pode conter aspas "curvas" ("...") em lugares que exigem aspas retas ("..."). Pode ser preciso substituir algumas ou todas as aspas curvas.
- As regras de sintaxe são ligeiramente diferentes entre as calculadoras gráficas TI CE e a tecnologia TI-Nspire™ CX. Código originalmente criado para uma plataforma pode precisar ser modificado para funcionar na outra.
- Na calculadora gráfica TI CE, certifique-se de não deixar um carácter de espaço no final de uma linha de código. Para encontrar esses espaços numa linha, mova o cursor para a linha e prima **2nd** **▢**. Espaços adjacentes no código também podem causar um erro de sintaxe.

Como paro um programa que não responde?

- Calculadora gráfica TI CE: Prima a tecla **on**.
- Unidade portátil TI-Nspire™: Manter pressionada a tecla **on** e pressionar **enter** repetidamente.
- Windows®: Manter pressionada a tecla **F12** e pressionar **Enter** repetidamente.
- Mac®: Manter pressionada a tecla **F5** e pressionar **Enter** repetidamente.

Por que dá erro quando tento atualizar o TI-Innovator™ Sketch?

- Para atualizar o sketch, certifique-se de usar o USB Standard A to Micro cabo, não o USB Standard A to Mini-B cabo. Conecte a extremidade micro do cabo no conector **PWR** conector, na parte superior do Hub.

Saber mais

Para localizar mais informações de soluções de problemas, consulte o TI-Innovator™ Technology eGuide (página ii).

Precauções gerais

TI-Innovator™ Hub

- Não exponha o Hub a temperaturas superiores a 140°F (60°C).
- Não desmonte nem maltrate a Hub.
- Não ligue em conjunto vários Hubs através das portas de Entrada/Saída nem do conector da placa de ensaio.
- Use somente cabos USB fornecidos com o Hub.
- Use somente material de alimentação fornecidos pela TI:
 - TI Wall Charger incluído com o TI-Innovator™ Hub
 - Opcional External Battery Pack
 - Suporte das 4 pilhas AA incluído no TI-Innovator™ Breadboard Pack
- Assegure-se de que os componentes que recebem alimentação do Hub não excedem do Hub Limite de potência de 1 amp.
- Evite usar o Hub para controlar a eletricidade AC.

Conector da placa de ensaio no Hub

- Não insira as guias de LEDs e outros componentes diretamente o Hubdo Conector da placa de ensaio. Monte os componentes da placa de ensaio e use os cabos de ligação direta fornecidos para conectar a placa de ensaio ao Hub.
- Não conecte o pino de recetáculo de 5V no do Hub Conector de placa de ensaio a nenhum dos outros pinos, especialmente pinos de terra. Fazê-lo pode danificar o Hub.
- Não é recomendado conectar a fila superior dos pinos de recetáculo (BB1-10) com a fila inferior (pinos de terra e alimentação).
- Nenhum pino no do Hub Conector da placa de ensaio pode receber nem alimentar a mais do que 4 mA.

Placa de ensaio

- Não conecte os polos positivo e negativo de uma fonte de alimentação ao mesmo grupo de cinco pinos na placa de ensaio. Fazê-lo pode danificar a placa de ensaio e a fonte de alimentação.
- Observe a polaridade correta:
 - Ao conectar a placa de ensaio ao Hub.
 - Ao conectar componentes que são sensíveis à polaridade, tais como LEDs e potência TTL MOSFET.

Módulos de Entrada/Saída

- Use a porta de Entrada ou Saída correta, segundo exigido para cada módulo.

- Motor de vibração – suportados em **OUT 1, OUT 2 e OUT 3**.
- Servomotor – use somente **OUT 3**.
- LED branca – suportado em **OUT 1, OUT 2 e OUT 3**.
- Sensor de luz analógico – suportado em **IN 1, IN 2 e IN 3**.
- Sensor ultrassônico – suportado em **IN 1, IN 2**.
- Use uma fonte de alimentação auxiliar para módulos que exijam mais do que 50 mA, incluindo:
 - Motor de vibração
 - Servomotor
- Não segure o eixo do servomotor quando ele estiver a rodar. Nem rode o servomotor à mão.
- LED branca:
 - Não dobre as guias repetidamente; isso enfraquecerá os fios e pode fazer com que partam.
 - O LED exige a polaridade correta quando inserido na tomada. Para obter detalhes, consulte as instruções para montar o LED no TI-Innovator™ Technology eGuide (página 348).
 - O LED exige a polaridade correta quando inserido na tomada. Para obter detalhes, consulte as instruções para montar o LED (página 348).
- Nenhum módulo de Entrada/Saída pode receber nem alimentar a mais do que 4 mA.

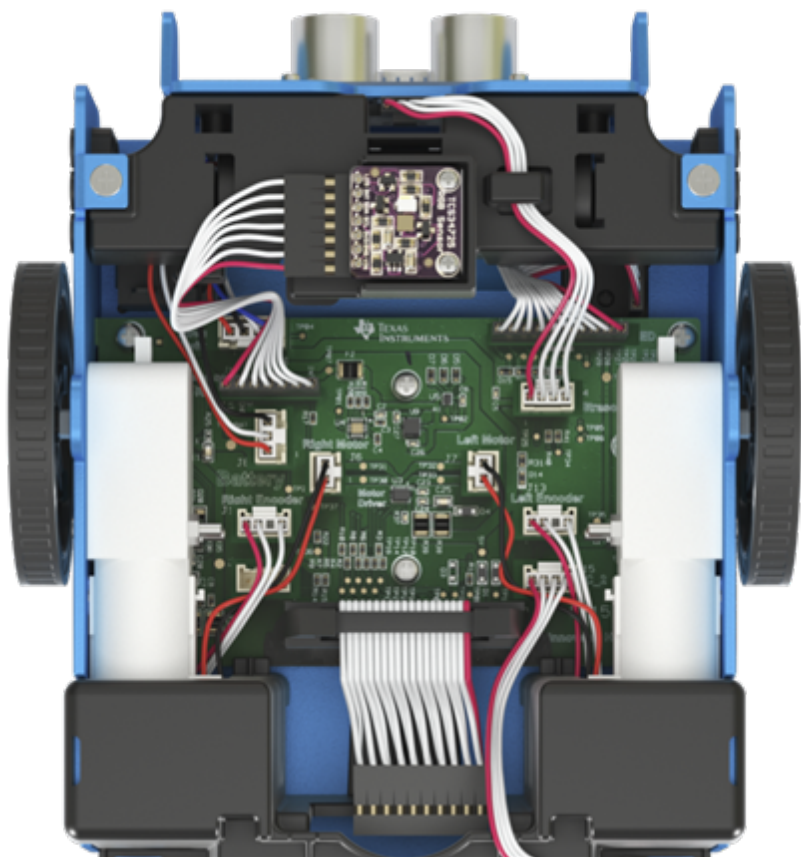
TI-Innovator™ Rover

- Não exponha o Rover a temperaturas superiores a 140°F (60°C).
- Não desmonte nem maltrate o Rover.
- Não coloque nada mais pesado que 1 kg ou 2,2 lbs na plataforma do Rover.
- Use somente cabos USB fornecidos com o TI-Innovator™ Hub.
- Use somente cabos de fita fornecidos com o Rover.
- Use apenas o carregador de parede TI fornecido com o Hub,.
- O sensor ultrassônico montado na parte dianteira detecta objetos a 4 metros do Rover. Para obter os melhores resultados, assegure que a superfície do objeto é maior que uma pasta. Se usar para detectar objetos pequenos, como uma chávena, coloque o Rover a 1 metro do objeto.
- Para obter os melhores resultados, retire a tampa da calculadora gráfica.
- Para o melhor desempenho, use o Rover no chão e não sobre uma mesa. Podem ocorrer danos se o Rover cair de uma mesa.
- Para o melhor desempenho, use o Rover sobre uma superfície dura. Os tapetes podem prender ou arrastar as rodas do Rover.
- Não gire os pinos na plataforma da calculadora sem os levantar primeiro. Podem partir-se.

- Não use o marcador como alavanca para empurrar ou puxar o Rover.
- Não desaparafuse o invólucro da caixa no fundo do Rover. Os codificadores têm extremidades afiadas que não devem ser expostas.
- Quando introduzir o cabo de fita da placa de ensaio no conector da placa de ensaio Hub, é imperativo introduzir o cabo corretamente. Assegure que o pino do fio vermelho (escuro) está inserido no orifício 5v no conector da placa de ensaio do Hub .

Atenção: Se deslocar ou desconectar qualquer um dos cabos, use esta imagem como referência para um engate correto.

Referência à vista inferior



Comandos do TI-Innovator™ Hub versão 1.4

Utilize os menus do Hub para criar ou editar um programa. Ele pode economizar tempo durante a construção de comandos e ajudá-lo com a ortografia e sintaxe corretas do comando.

Amostras de código

Quando vir “**Amostra de Código**” na tabela de comandos, esta “**Amostra de Código**” deve ser copiada e colada, *tal como está*, para ser enviada para a sua calculadora gráfica para uso nos seus cálculos.

Exemplo:

Amostra de Código:	<code>Send ("RV FORWARD 5") Send ("RV FORWARD SPEED 0.2 M/S TIME 10")</code>
---------------------------	--

Nota: Para construir um comando a partir do menu do Hub, precisa de saber:

- O nome exclusivo do componente que está endereçando, como "SOUND" para a coluna incorporada.
- Os parâmetros de comando que aplicam-se ao componente, como frequência e duração do som. Alguns parâmetros são opcionais, e pode querer saber o intervalo de valor de um parâmetro.

Compreender a sintaxe

- As palavras em maiúsculas são palavras chave.
- As palavras em minúsculas são marcadores para números
- Os comandos dentro de parênteses retos são parâmetros opcionais

Por exemplo, em: SET LIGHT ON [[BLINK|TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds], "frequency" é introduzida como "1" e "seconds" são introduzidos como "10".

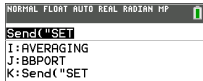
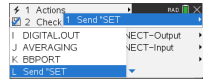



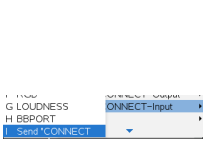
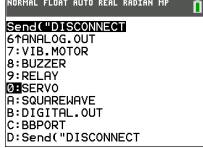
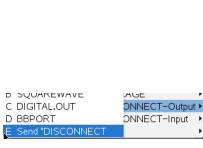
Send("SET LIGHT 1 BLINK 2 TIME 10")

NOTA: Os comandos enumerados abaixo dizem respeito ao menu do Hub da CE Calculadoras. Se estiver a utilizar tecnologia da TI-Nspire™ CX, os parênteses são omitidos. Além disso, irá reparar em algumas outras diferenças menores nos comandos, tais como “**Endfor**” em vez de “**End**” com a tecnologia da TI-Nspire™ CX. As capturas de ecrã são fornecidas como referência. **Nota:** Os menus reais podem variar ligeiramente das imagens fornecidas.

Última entrada do menu

Novidades no Sketch v1.4

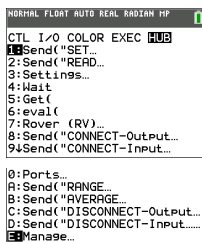
Tenha em consideração as últimas entradas do menu. Estes permitem digitar o nome do objeto ao invés de selecioná-lo a partir do menu. Estes também podem ser usados para sensores e periféricos que não estão explicitamente incluídos nos menus. Para usá-los, selecione o item do menu a colar no início do comando. Depois, digite o nome do sensor ou dispositivo que está a usar.

Última entrada do menu	Calculadoras CE	TI-Nspire™ CX
– Enviar("SET		
– Enviar("READ...		
– Enviar("CONNECT		
– Enviar("DISCONNECT		

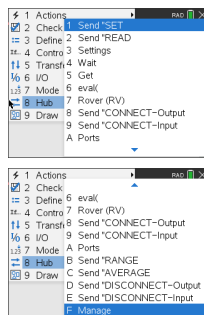
Menus do HUB

- Send("SET...
- Send("READ...
- Settings
- Wait
- Get(
- eval(
- Rover (RV) ...
- Send("CONNECT-Output...
- Send("CONNECT-Input...
- Ports...

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



- Send("RANGE...
- Send("AVERAGE...
- Send("DISCONNECT-Output...
- Send("DISCONNECT-Input...
- Manage...

Send("SET...

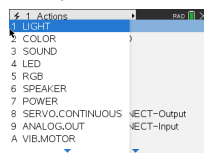
- SET
 - LIGHT
 - COLOR
 - SOUND
 - LED
 - RGB
 - SPEAKER
 - POWER
 - SERVO.CONTINUOUS
 - DCMOTOR
 - ANALOG.OUT
 - VIB.MOTOR
 - COLOR.RED
 - COLOR.GREEN
 - COLOR.BLUE
 - BUZZER
 - RELAY
 - SERVO
 - SQUAREWAVE
 - DIGITAL.OUT
 - AVERAGING
 - BBPORT
 - Send("SET

Comandos adicionais de SET

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



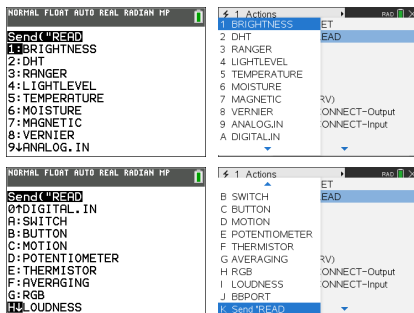
Send("READ...

CE Calculadoras

TI-Nspire™ CX

- READ
 - BRIGHTNESS

- DHT
- RANGER
- LIGHTLEVEL
- TEMPERATURE
- MOISTURE
- MAGNETIC
- VERNIER
- ANALOG.IN
- DIGITAL.IN
- SWITCH
- BUTTON
- MOTION
- POTENTIOMETER
- THERMISTOR
- AVERAGING
- RGB
- LOUDNESS
- BBPORT
- TIMER
- Send("READ



Comandos adicionais de **READ**

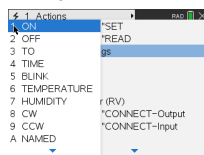
Settings...

- Settings
 - ON
 - OFF
 - TO
 - TIME
 - BLINK
 - TEMPERATURE
 - HUMIDITY
 - CW
 - CCW
 - NAMED
 - PULLDOWN

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



- INPUT
- PH
- FORCE10
- FORCE50
- PRESSURE
- PRESSURE2

Wait

- Wait

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
CTL I/O COLOR EXEC HUB
1:Send("SET...
2:Send("READ...
3:Settings...
4:Wait
5:Get(
6:eval(
7:Rover (RV)...
8:Send("CONNECT-Output...
9:Send("CONNECT-Input...
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET
3 Define 2 Send "READ
4 Contro 3 Settings
5 Transf 4 Wait
6 I/O 5 Get
7 Mode 6 eval(
8 Hub 7 Rover (RV)
9 Draw 8 Send "CONNECT-Output
A Ports 9 Send "CONNECT-Input
```

Get(

- Get(

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
CTL I/O COLOR EXEC HUB
1:Send("SET...
2:Send("READ...
3:Settings...
4:Wait
5:Get(
6:eval(
7:Rover (RV)...
8:Send("CONNECT-Output...
9:Send("CONNECT-Input...
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET
3 Define 2 Send "READ
4 Contro 3 Settings
5 Transf 4 Wait
6 I/O 5 Get
7 Mode 6 eval(
8 Hub 7 Rover (RV)
9 Draw 8 Send "CONNECT-Output
A Ports 9 Send "CONNECT-Input
```

eval(

- eval(

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
CTL I/O COLOR EXEC HUB
1:Send("SET...
2:Send("READ...
3:Settings...
4:Wait
5:Get(
6:eval(
7:Rover (RV)...
8:Send("CONNECT-Output...
9:Send("CONNECT-Input...
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET
3 Define 2 Send "READ
4 Contro 3 Settings
5 Transf 4 Wait
6 I/O 5 Get
7 Mode 6 eval(
8 Hub 7 Rover (RV)
9 Draw 8 Send "CONNECT-Output
A Ports 9 Send "CONNECT-Input
```

Rover (RV)...

- Drive RV...
- Read RV Sensors...
- RV Settings...
- Read RV Path...
- RV Color...
- RV Setup...
- RV Control...
- Send "CONNECT RV"

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
CTL I/O COLOR EXEC HUB
1:Send("SET...
2:Send("READ...
3:Settings...
4:Wait
5:Get(
6:eval(
7:Rover (RV)...
8:Send("CONNECT-Output...
9:Send("CONNECT-Input...
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET
3 Define 2 Send "READ
4 Contro 3 Settings
5 Transf 4 Wait
6 I/O 5 Get
7 Mode 6 eval(
8 Hub 7 Rover (RV)
9 Draw 8 Send "CONNECT-Output
A Ports 9 Send "CONNECT-Input
```

- Send "DISCONNECT RV"

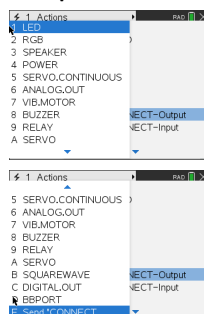
Send("CONNECT-Output...

- CONNECT-Output
 - LED
 - RGB
 - SPEAKER
 - POWER
 - SERVO.CONTINUOUS
 - DCMOTOR
 - ANALOG.OUT
 - VIB.MOTOR
 - BUZZER
 - RELAY
 - SERVO
 - SQUAREWAVE
 - DIGITAL.OUT
 - BBPORT
 - Send("CONNECT
 - LIGHT
 - COLOR
 - SOUND

CE Calculadoras



Ti-Nspire™ CX



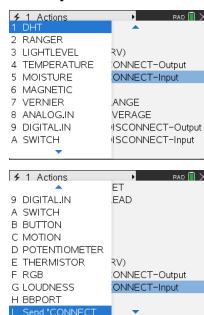
Send("CONNECT-Input...

- CONNECT-Input
 - DHT
 - RANGER
 - LIGHTLEVEL
 - TEMPERATURE
 - MOISTURE
 - MAGNETIC
 - VERNIER
 - ANALOG.IN
 - DIGITAL.IN
 - SWITCH

CE Calculadoras



Ti-Nspire™ CX

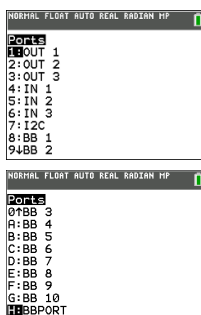


- BUTTON
 - MOTION
 - POTENTIOMETER
 - THERMISTOR
 - RGB
 - LOUDNESS
 - BBPORT
 - Send("CONNECT
-
- BRIGHTNESS

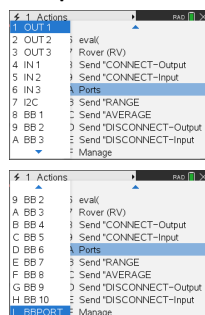
Ports...

- Ports
 - OUT 1
 - OUT 2
 - OUT 3
 - IN 1
 - IN 2
 - IN: 3
 - I2C
 - BB 1
 - BB 2
 - BB 3
 - BB 4
 - BB 5
 - BB 6
 - BB 7
 - BB 8
 - BB 9
 - BB 10
 - BBPORT

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



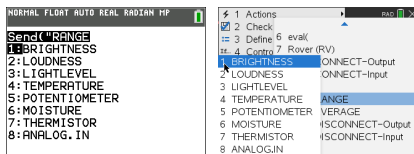
Send("RANGE...

- RANGE
 - BRIGHTNESS
 - LOUDNESS

CE Calculadoras

TI-Nspire™ CX

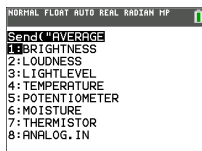
- LIGHTLEVEL
- TEMPERATURE
- POTENTIOMETER
- MOISTURE
- THERMISTOR
- ANALOG.IN



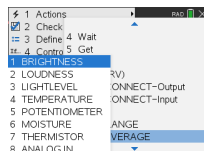
Send("AVERAGE...

- AVERAGE
 - BRIGHTNESS
 - LOUDNESS
 - LIGHTLEVEL
 - TEMPERATURE
 - POTENTIOMETER
 - MOISTURE
 - THERMISTOR
 - ANALOG.IN

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX

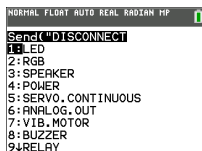


Comandos adicionais de AVERAGE

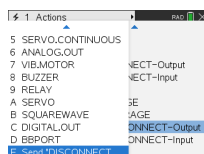
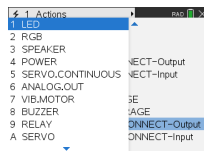
Send("DISCONNECT-Output...

- DISCONNECT-Output...
 - LED
 - RGB
 - SPEAKER
 - POWER
 - SERVO.CONTINUOUS
 - DCMOTOR
 - ANALOG.OUT
 - VIB.MOTOR
 - BUZZER
 - RELAY
 - SERVO
 - SQUAREWAVE
 - DIGITAL.OUT
 - BBPORT
 - Send("DISCONNECT

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



- LIGHT
- COLOR
- SOUND

Send("DISCONNECT-Input...

- DISCONNECT-Input...
 - DHT
 - RANGER
 - LIGHTLEVEL
 - TEMPERATURE
 - MOISTURE
 - MAGNETIC
 - VERNIER
 - ANALOG.IN
 - DIGITAL.IN
 - SWITCH
 - BUTTON
 - MOTION
 - POTENTIOMETER
 - THERMISTOR
 - RGB
 - LOUDNESS
 - BBPORT
 - Send("DISCONNECT
 - BRIGHTNESS

CE Calculadoras

NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP

```
Send("DISCONNECT-Input...")
1: DHT
2: RANGER
3: LIGHTLEVEL
4: TEMPERATURE
5: MOISTURE
6: MAGNETIC
7: VERNIER
8: ANALOG.IN
9: DIGITAL.IN
```

NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP

```
Send("DISCONNECT-Input...")
A: SWITCH
B: BUTTON
C: MOTION
D: POTENTIOMETER
E: THERMISTOR
F: RGB
G: LOUDNESS
H: BBPORT
I: Send("DISCONNECT-Input...")
```

Ti-Nspire™ CX

1 Actions

```
1: DHT
2: RANGER
3: LIGHTLEVEL
4: TEMPERATURE
5: MOISTURE
6: MAGNETIC
7: VERNIER
8: ANALOG.IN
9: DIGITAL.IN
A: SWITCH
```

1 Actions

```
9: DIGITAL.IN
A: SWITCH
B: BUTTON
C: MOTION
D: POTENTIOMETER
E: THERMISTOR
F: RGB
G: LOUDNESS
H: BBPORT
I: Send("DISCONNECT-Input...")
```

MANAGE

- MANAGE
 - BEGIN
 - ISTI
 - WHO
 - WHAT
 - HELP
 - VERSION

CE Calculadoras

NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP

```
Send("MANAGE-BEGIN")
1: BEGIN
2: ISTI
3: WHO
4: WHAT
5: HELP
6: VERSION
7: ABOUT
```

Ti-Nspire™ CX

1 Actions

```
1: BEGIN
2: ISTI
3: WHO
4: WHAT
5: HELP
6: VERSION
7: ABOUT
```

- ABOUT

Comandos suportados adicionais não encontrados no Menu do Hub

- Comandos adicionais de **SET**
 - FORMAT ERROR STRING/NUMBER
 - FORMAT ERROR NOTE/QUIET
 - FLOW [TO] ON/OFF
 - OUT1/2/3 [TO]

-
- Comandos adicionais de **READ**
 - ANALOG.OUT
 - BUZZER
 - COLOR
 - RED
 - GREEN
 - BLUE
 - DCMOTOR i
 - DIGITAL.OUT i
 - FORMAT
 - FLOW
 - IN1/IN2/IN3
 - LAST ERROR
 - LED i
 - LIGHT
 - OUT1/2/3
 - PWR
 - RELAY i
 - RESOLUTION
 - RGB i
 - RED i
 - GREEN i
 - BLUE i
 - SERVO i
 - SERVO i CALIBRATION
 - SOUND
 - SPEAKER i

- SQUAREWAVE i
-

- Comandos adicionais de **AVERAGE**

- PERIOD
-

- Comandos adicionais de **CALIBRATE**

- CALIBRATE
 - SERVO i mínimo máximo
 - TEMPERATURE i c1 c2 c3 r
 - THERMISTOR i c1 c2 c3 r
-

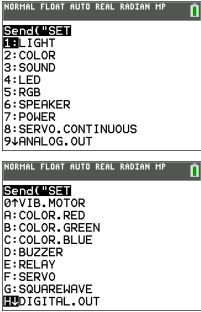
SET

O comando **SET** é utilizado para gerar saídas em pinos ou portas, ou controlar dispositivos de saída tais como **LED**, servomotores, sons de coluna ou outras operações de saída. Também é utilizado para controlar diversas definições do sistema. Nestas incluem-se formatação de informações de erro e controlo de fluxo de informações. **SET NÃO** gera qualquer resposta que requeira leitura. O sucesso ou fracasso de um comando **SET** pode ser determinado pelo envio de um comando **READ LAST ERROR** e da obtenção da resposta a esse comando. Os sensores, controlos e definições contra os quais **SET** pode operar encontram-se na tabela seguinte.

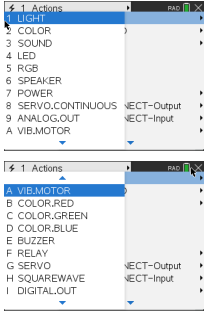
SET algo'

Comando:	SET
Sintaxe de comando:	SET
Intervalo:	
Describe:	Utilizado para definir opções ou estados de saída ou fornecer informações utilizadas para controlar um atuador externo ou dispositivo de saída, tais como ligar um relé (RELAY).
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



LIGHT [TO] ON/OFF

Comando:	LIGHT [TO] ON/OFF
Sintaxe de comando:	SET LIGHT ON [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds] SET LIGHT OFF - o mesmo que LED , mas para o LED vermelho incorporado.
Intervalo:	
Descreve:	Fornecer controlo sobre o LED VERMELHO digital incorporado. Define a frequência e duração de intermitência opcionais. SET LIGHT ON [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds] SET LIGHT OFF
Resultado:	Liga a luz (LIGHT). Desliga a luz (LIGHT).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

COLOR [TO] r g b [[BLINK | TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	COLOR [TO] r g b [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET COLOR r g b [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME]seconds] SET COLOR.component x [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME]seconds]
Intervalo:	
Descreve:	COLOR RGB LED incorporado com os subcomponentes .RED , .GREEN , .BLUE . Pode ter uma frequência de intermitência e período de intermitência para todo o item ou para cada componente individual, bem como níveis de PWM dados individualmente ou num determinado momento.
Resultado:	Em que r g b é o valor r, valor g e valor b, respetivamente ou os operadores de ON/OFF/UP/DOWN/STOP.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

Ver também:

COLOR.RED [TO] r [[BLINK|TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	COLOR.RED [TO] r [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	Enviar("SET COLOR.RED...") ON/OFF/UP/DOWN/STOP/0-255 (elemento vermelho) [BLINK frequency] (em Hz) [TIME duration] (em segundos)
Intervalo:	
Descreve:	Componente RED do COLOR RGB LED incorporado. Pode ter uma frequência de intermitência e período de intermitência para todo o item ou para cada componente individual, bem como níveis de PWM dados individualmente ou num determinado momento.
Resultado:	Em que r é o nível de vermelho ou operadores de ON/OFF/UP/DOWN/STOP.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

COLOR.GREEN [TO] g [[BLINK|TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	COLOR.GREEN [TO] g [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET COLOR.GREEN [TO] g [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	Componente GREEN do COLOR RGB LED incorporado. Pode ter uma frequência de intermitência e período de intermitência para todo o item ou para cada componente individual, bem como níveis de PWM dados individualmente ou num determinado momento.
Resultado:	Em que g é o nível de verde ou operadores de ON/OFF/UP/DOWN/STOP.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

COLOR.BLUE [TO] b [[BLINK | TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	COLOR.BLUE [TO] b [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET COLOR.BLUE [TO] b [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	Componente BLUE do COLOR RGB LED incorporado. Pode ter uma frequência de intermitência e período de intermitência para todo o item ou para cada componente individual, bem como níveis de PWM dados individualmente ou num determinado momento.
Resultado:	Em que b é o nível de azul ou operadores de ON/OFF/UP/DOWN/STOP.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SOUND [TO] frequency [[TIME] seconds]

Comando:	SOUND [TO] frequency [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET SOUND frequency [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	SOUND é a coluna incorporada e pode gerar um som com uma frequência especificada. Se não for especificado, o som será reproduzido durante 1 segundo por predefinição. SET SOUND frequency [[TIME] seconds]
Resultado:	Reproduz um som através da coluna incorporada.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SOUND OFF/0

Comando:	SOUND OFF/0
Sintaxe de comando:	SET SOUND 0
Intervalo:	
Descreve:	<p>SOUND é a coluna incorporada e pode gerar um som com uma frequência especificada. Se não for especificado, o som será reproduzido durante 1 segundo por predefinição.</p> <p>SET SOUND 0 – desconecta imediatamente o som na coluna incorporada.</p>
Resultado:	Para de reproduzir o som.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

LED i [TO] ON/OFF

Comando:	LED i [TO] ON/OFF
Sintaxe de comando:	SET LED i ON/ OFF [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds] – LED digital (apenas ligado ou desligado)
Intervalo:	
Descreve:	<p>Fornece controlo sobre um LED externo para definir a frequência e duração de intermitência opcionais, bem como a capacidade de PWM se o pin associado ligado ao LED o suportar.</p> <p>SET LED i ON [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds] – digital LED (on or off only)</p> <p>SET LED i OFF – turns off LED (same as SET LED i 0).</p>
Resultado:	Liga o LED. Desliga o LED. Quando ligado a um pin de PWM analógico.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

LED i [TO] 0-255

Comando:	LED i [TO] 0-255
Sintaxe de comando:	SET LED i 0-255 [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds] - LED analógico (ciclo de funcionamento de pwm)
Intervalo:	
Descreve:	Fornecer controlo sobre um LED externo para definir a frequência e duração de intermitência opcionais, bem como a capacidade de PWM se o pin associado ligado ao LED o suportar. SET LED i 0-255 [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds] – LED analógico (ciclo de funcionamento pwm)
Resultado:	Quando ligado a um pin de PWM analógico.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

RGB

Comando:	CONNECT RGB
Sintaxe de comando:	CONNECT RGB
Intervalo	N/D
Descreve:	Este comando configura o Sketch para usar para TI-RGB Array. A gama deve ser pré-conectada através da porta BB. Uma conexão incorreta irá resultar numa indicação de erro.
Resultado:	A gama RGB está agora disponível para utilização no programa.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Folha de dados da TI-RGB Array

SPEAKER i [TO] frequency [[TIME] seconds]

Comando:	SPEAKER i [TO] frequency [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET SPEAKER i [TO] frequency [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	<p>O mesmo que SOUND acima, exceto no facto de o som ser reproduzido numa coluna externa ligada a um pin de saída digital, disponível em qualquer porta IN/OUT ou a porta de conector de placa de ensaio.</p> <p>Nota: SOUND incorporado e SPEAKER externa não podem ser utilizados concorrentemente.</p>
Resultado:	Reproduz um som com a frequência indicada, duração opcional em milissegundos, predefinição = 1 segundo.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

POWER

Comando:	POWER i [TO] 0-100
Sintaxe de comando:	<p>SET POWER 1 n sendo n a intensidade da saída de 0 a 100</p> <p>SET POWER 1 50 - define a alimentação de 50% para o máximo.</p>
Intervalo	0 - 100
Descreve:	<p>POWER é usado para controlar a alimentação de saída e normalmente é usado com um MOSFET e uma fonte de bateria.</p> <p>Pode ser usado para controlar a saída para dispositivos como um motor ou bomba.</p>
Resultado:	Controla a intensidade da saída do dispositivo conectado através de MOSFET .
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SERVO i [TO] opístion

Comando:	SERVO i [TO] opístion
Sintaxe de comando:	SET SERVO i [TO] opístion.
Intervalo:	
Describe:	Interface de controlo do servomotor. Os servomotores podem ser contínuos ou de rastreio. Posição = valor de -90 a 90, com intervalo de -90 a 90) -utilizado com servomotores de rastreio (SWEEP SERVOS)
Resultado:	Servomotores de rastreio: a posição é um valor entre -90 e 90. O valor 0 é o mesmo que especificar ZERO .
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SERVO i [TO] STOP

Comando:	SERVO i [TO] STOP
Sintaxe de comando:	SET SERVO i STOP
Intervalo:	
Describe:	Interface de controlo do servomotor. Os servomotores podem ser contínuos ou de rastreio. Nota: Os servomotores de rastreio param automaticamente no final do rastreio. SET SERVO i STOP – para o movimento do servomotor
Resultado:	Interrompe qualquer operação de servomotor contínuo em curso.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SERVO i [TO] ZERO

Comando:	SERVO i [TO] ZERO
Sintaxe de comando:	SET SERVO i ZERO/opístion
Intervalo:	
Descreve:	Define o servomotor para a posição zero em servomotores de rastreo ou ausência de movimento em servomotores contínuos.
Resultado:	Servomotores de rastreo: a posição é um valor entre -90 e 90. O valor 0 é o mesmo que especificar ZERO .
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SERVO i [TO] [CW/CCW] speed [[TIME] seconds]

Comando:	SERVO i [TO] [CW/CCW] speed [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET SERVO i CW/CCW speed [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	Velocidade de -100 a 100, sentido dos ponteiros do relógio/contrário ao dos ponteiros do relógio (CW/CCW) opcional, se a velocidade <0, CCW , ou CW , a não ser que a palavra chave CW/CCW seja especificada, tempo (TIME) opcional, em segundos, predefinido=1 segundo (para operação do servomotor contínua) (CW/CCW exigido se o tempo (TIME/seconds) NÃO for especificado.)
Resultado:	Servomotor contínuo em que a direção de rotação é especificada, juntamente com a velocidade, de 0 (sem movimento) a 100 (o mais rápido). Parâmetro de tempo opcional utilizado para especificar durante quanto tempo deve o servomotor rodar em segundos.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

ANALOG.OUT i [TO]

Comando:	ANALOG.OUT i [TO]
Sintaxe de comando:	SET ANALOG.OUT i 0-255 [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	Saída de modulação de largura de impulso gerada por software (ou hardware, se disponível) a 490 Hz com o ciclo de funcionamento especificado entre 0 (desligado) e 255 (ligado). A saída PWM pode ser alternada a uma frequência de 0,1 a 20,0 Hz para uma determinada duração. Se não for dada qualquer duração, a PWM continua até ser parada ou desligada. SET ANALOG.OUT i 0-255 [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Resultado:	Gera um valor pwm (hw ou sw) sobre o objeto de saída analógica.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

ANALOG.OUT i OFF | STOP

Comando:	ANALOG.OUT i OFF STOP
Sintaxe de comando:	SET ANALOG.OUT i OFF SET ANALOG.OUT i STOP
Intervalo:	
Descreve:	Saída de modulação de largura de impulso gerada por software (ou hardware, se disponível) a 490 Hz com o ciclo de funcionamento especificado entre 0 (desligado) e 255 (ligado). A saída PWM pode ser alternada a uma frequência de 0,1 a 20,0 Hz para uma determinada duração. Se não for dada qualquer duração, a PWM continua até ser parada ou desligada. SET ANALOG.OUT i OFF SET ANALOG.OUT i STOP
Resultado:	Desliga a pwm no pin associado, incluindo intermitência, etc.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

VIB.MOTOR i [TO] PWM

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] PWM
Comando Sintaxe:	SET VIB.MOTOR i [TO] PWM
Intervalo:	PWM de 0 (nada) a 255 (totalmente ligado)
Descreve:	Interface de controlo do motor de vibração.
Resultado:	Vibrações: a intensidade é um valor entre 0 e 255.
Tipo ou Endereçável Componente:	Controlo

VIB.MOTOR i [TO] OFF | STOP

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] OFF STOP
Sintaxe de comando:	SET VIB.MOTOR i OFF STOP
Intervalo:	
Descreve:	Interface de controlo do motor de vibração. SET VIB.MOTOR i OFF STOP – para o movimento em vibrações
Resultado:	Desliga o motor de vibração.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

VIB.MOTOR i [TO] 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK|TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET VIB.MOTOR i 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]
Intervalo:	PWM de 0 (nada) a 255 (totalmente ligado)
Descreve:	Executa o motor de vibração com diversas opções
Resultado:	Executa o motor de vibração com diversas opções Parâmetro de tempo opcional utilizado para especificar durante quanto tempo deve a vibração rodar em segundos.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

VIB.MOTOR i [TO] PWM

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] PWM
Comando Sintaxe:	SET VIB.MOTOR i [TO] PWM
Intervalo:	PWM de 0 (nada) a 255 (totalmente ligado)
Descreve:	Interface de controlo do motor de vibração.
Resultado:	Vibrações: a intensidade é um valor entre 0 e 255.
Tipo ou Endereçável Componente:	Controlo

VIB.MOTOR i [TO] OFF | STOP

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] OFF STOP
Sintaxe de comando:	SET VIB.MOTOR i OFF STOP
Intervalo:	
Descreve:	Interface de controlo do motor de vibração.

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] OFF STOP
	SET VIB.MOTOR i OFF STOP – para o movimento em vibrações
Resultado:	Desliga o motor de vibração.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

VIB.MOTOR i [TO] 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK | TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET VIB.MOTOR i 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]
Intervalo:	PWM de 0 (nada) a 255 (totalmente ligado)
Descreve:	Executa o motor de vibração com diversas opções
Resultado:	Executa o motor de vibração com diversas opções Parâmetro de tempo opcional utilizado para especificar durante quanto tempo deve a vibração rodar em segundos.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

VIB.MOTOR i [TO] PWM

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] PWM
Comando Sintaxe:	SET VIB.MOTOR i [TO] PWM
Intervalo:	PWM de 0 (nada) a 255 (totalmente ligado)
Descreve:	Interface de controlo do motor de vibração.

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] PWM
Resultado:	Vibrações: a intensidade é um valor entre 0 e 255.
Tipo ou Endereçável Componente:	Controlo

VIB.MOTOR i [TO] OFF | STOP

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] OFF STOP
Sintaxe de comando:	SET VIB.MOTOR i OFF STOP
Intervalo:	
Descreve:	Interface de controlo do motor de vibração. SET VIB.MOTOR i OFF STOP – para o movimento em vibrações
Resultado:	Desliga o motor de vibração.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

VIB.MOTOR i [TO] 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK | TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET VIB.MOTOR i 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]
Intervalo:	PWM de 0 (nada) a 255 (totalmente ligado)
Descreve:	Executa o motor de vibração com diversas opções
Resultado:	Executa o motor de vibração com diversas opções Parâmetro de tempo opcional utilizado para especificar durante quanto tempo deve a vibração rodar em segundos.
Tipo ou	Controlo

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] 0-255/UP/DOWN/ON/OFF [[BLINK TOGGLE] freq] [[TIME] seconds]
Componente endereçável:	

RGB i [TO] r g b [[BLINK | TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	RGB i [TO] r g b [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET RGB i r g b [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME]seconds]
Intervalo:	
Descreve:	Controlos externos de RGB LED , com as mesmas opções que estão disponíveis para o objeto COLOR interno. Os componentes de cada cor individual podem ser endereçados com o mesmo valor de índice i por nome, RED i , GREEN i , BLUE i .
Resultado:	Em que r g b é o valor r, valor g e valor b, respetivamente ou os operadores de ON/OFF/STOP.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

RED i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK | TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	RED i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET.RED i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	Componente RED de controlos externos de RGB LED , com as mesmas opções que estão disponíveis para o objeto COLOR interno. Os componentes de cada cor individual podem ser endereçados com o mesmo valor de índice i por nome, RED i ,

Comando:	RED i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
	GREEN i, BLUE i.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

GREEN i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK | TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	GREEN i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET.GREEN i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Describe:	Componente GREEN de controlos externos de RGB LED, com as mesmas opções que estão disponíveis para o objeto COLOR interno. Os componentes de cada cor individual podem ser endereçados com o mesmo valor de índice i por nome, RED i, GREEN i, BLUE i.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

BLUE i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK | TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	BLUE i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET.BLUE i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Describe:	Componente BLUE de controlos externos de RGB LED, com as mesmas opções que estão disponíveis para o objeto COLOR interno. Os componentes de cada cor individual podem ser

Comando:	BLUE i [TO] ON/OFF/UP/DOWN/value [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
	endereçados com o mesmo valor de índice i por nome, RED i, GREEN i, BLUE i.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

BUZZER i [TO] ON [TIME seconds]

Comando:	BUZZER i [TO] ON [TIME seconds]
Sintaxe de comando:	SET BUZZER i ON [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	Utilizado para ligar (ON) ou desligar (OFF) um som num alarme (BUZZER) ativo durante 1 segundo por predefinição ou durante um determinado período de tempo. SET BUZZER i ON [[TIME] seconds]
Resultado:	Faz soar o som no alarme ACTIVE durante 1 segundo ou durante um período especificado em segundos.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

BUZZER i [TO] OFF

Comando:	BUZZER i [TO] OFF
Sintaxe de comando:	SET BUZZER i OFF
Intervalo:	
Descreve:	Utilizado para ligar (ON) ou desligar (OFF) um som num alarme (BUZZER) ativo durante 1 segundo por predefinição ou durante um determinado período de tempo. SET BUZZER i OFF

Comando:	BUZZER i [TO] OFF
Resultado:	Desliga o som no alarme ativo.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

BUZZER i [TO] ON [TIME seconds]

Comando:	BUZZER i [TO] ON [TIME seconds]
Sintaxe de comando:	SET BUZZER i ON [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	Utilizado para ligar (ON) ou desligar (OFF) um som num alarme (BUZZER) ativo durante 1 segundo por predefinição ou durante um determinado período de tempo. SET BUZZER i ON [[TIME] seconds]
Resultado:	Faz soar o som no alarme ACTIVE durante 1 segundo ou durante um período especificado em segundos.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

BUZZER i [TO] OFF

Comando:	BUZZER i [TO] OFF
Sintaxe de comando:	SET BUZZER i OFF
Intervalo:	
Descreve:	Utilizado para ligar (ON) ou desligar (OFF) um som num alarme (BUZZER) ativo durante 1 segundo por predefinição ou durante um determinado período de tempo. SET BUZZER i OFF
Resultado:	Desliga o som no alarme ativo.
Tipo ou	Controlo

Comando:	BUZZER i [TO] OFF
Componente endereçável:	

RELAY i [TO] ON/OFF

Comando:	RELAY i [TO] Ligado/Desligado
Sintaxe de comando:	SET RELAY i ON/OFF /0/1 [[TIME] seconds].
Intervalo:	Liga (RELAY ON) ou desliga (OFF) o relé especificado para o tempo (TIME) especificado em segundos.
Descreve:	Interface de controlo para um controlo de relé (RELAY) externo. SET RELAY i ON/OFF/1/0 [[TIME] seconds]
Resultado:	Liga ou desliga o relé (RELAY).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo RELAY

SQUAREWAVE i [TO] frequency [duty [[TIME] seconds]]

Comando:	SQUAREWAVE i [TO] frequency [duty [[TIME] seconds]]
Sintaxe de comando:	SET SQUAREWAVE i frequency [duty]
Intervalo:	
Descreve:	SQUAREWAVE é utilizado para gerar uma forma de onda quadrada com um ciclo de funcionamento predefinido de 50% com frequências de 0,1 Hz a 500 Hz. As frequências mais lentas do que 0,1 Hz são definidas para 0,1 Hz. As frequências superiores a 500 Hz são definidas para 500 Hz. O ciclo de funcionamento opcional é um valor entre 1 e 99. SET SQUAREWAVE i frequency [duty]

Comando:	SQUAREWAVE i [TO] frequency [duty [[TIME] seconds]]
Resultado:	Gera uma onda quadrada digital de 1 a 500 Hz num ciclo de funcionamento de 1-99 em até 6 pinos (i=1-4) funcionamento=50% por predefinição, segundos=1,0 por predefinição.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SQUAREWAVE i OFF

Comando:	SQUAREWAVE i OFF
Sintaxe de comando:	SET SQUAREWAVE i OFF frequência [funcionamento]
Intervalo:	
Descreve:	SQUAREWAVE é utilizado para gerar uma forma de onda quadrada com um ciclo de funcionamento predefinido de 50% com frequências de 0,1 Hz a 500 Hz. As frequências mais lentas do que 0,1 Hz são definidas para 0,1 Hz. As frequências superiores a 500 Hz são definidas para 500 Hz. O ciclo de funcionamento opcional é um valor entre 1 e 99. SET SQUAREWAVE i OFF – desconecta a geração de onda quadrada
Resultado:	Deixa de gerar a saída de onda quadrada.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW/[[BLINK | TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW/[[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW/[[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	Utilizado para gerar sinal(is) digital(is) de saída. SET DIGITAL.OUT i ON/OFF/HIGH/LOW [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Resultado:	Operações de digital.out.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK

Comando:	DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK
Sintaxe de comando:	SET DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK
Intervalo:	
Descreve:	Produz ou impulsiona um impulso de relógio - diital.out outras operações.
Resultado:	Produz ou impulsiona um impulso de relógio - diital.out outras operações.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN

Comando:	DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN
Sintaxe de comando:	SET DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN
Intervalo:	
Descreve:	Utilizado para controlo de Pulldown e/ou pullup para operações digital.in.
Resultado:	Controlo de Pulldown e pullup para operações digital.in.
Tipo ou	Controlo

Comando:	DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN
Componente endereçável:	

DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW/[[BLINK | TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW/[[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	Utilizado para gerar sinal(is) digital(is) de saída. SET DIGITAL.OUT i ON/OFF/HIGH/LOW [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Resultado:	Operações de digital.out.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK

Comando:	DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK
Sintaxe de comando:	SET DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK
Intervalo:	
Descreve:	Produz ou impulsiona um impulso de relógio - diital.out outras operações.
Resultado:	Produz ou impulsiona um impulso de relógio - diital.out outras operações.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN

Comando:	DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN
Sintaxe de comando:	SET DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN
Intervalo:	
Descreve:	Utilizado para controlo de Pulldown e/ou pullup para operações digital.in.
Resultado:	Controlo de Pulldown e pullup para operações digital.in.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW/[[BLINK | TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]

Comando:	DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW/[[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Sintaxe de comando:	SET DIGITAL.OUT i [TO] ON/OFF/HIGH/LOW [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Intervalo:	
Descreve:	Utilizado para gerar sinal(is) digital(is) de saída. SET DIGITAL.OUT i ON/OFF/HIGH/LOW [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]
Resultado:	Operações de digital.out.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK

Comando:	DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK
Sintaxe de comando:	SET DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK
Intervalo:	

Comando:	DIGITAL.OUT i [TO] OUTPUT/CLOCK
Descreve:	Produz ou impulsiona um impulso de relógio - diital.out outras operações.
Resultado:	Produz ou impulsiona um impulso de relógio - diital.out outras operações.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN

Comando:	DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN
Sintaxe de comando:	SET DIGITAL.IN i [TO] INPUT/PULLUP/PULLDOWN
Intervalo:	
Descreve:	Utilizado para controlo de Pulldown e/ou pullup para operações digital.in.
Resultado:	Controlo de Pulldown e pullup para operações digital.in.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

AVERAGING [TO] n

Comando:	AVERAGING [TO] n
	Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	AVERAGING.[TO] n
Intervalo:	
Descreve:	Definição global para quantas vezes amostramos entradas analógicas ao obter uma leitura de um sensor utilizando entrada analógica n - (predefinição global)

Comando:	AVERAGING [TO] n Utilizador avançado
Resultado:	Amostra entradas analógicas 'n' vezes, calculando a média de resultados (a predefinição é 3, a não ser que seja alterada; define o valor de cálculo de média "global".)
Tipo ou Componente endereçável:	Definição A predefinição, se não for definida com este comando, é 3.
Nota:	O valor de cálculo de média global pode ser cancelado individualmente por sensor utilizando o comando AVERAGING num item.

BBPORT

Comando:	SET BBPORT [TO] nn [valor MASK]
Sintaxe de comando:	SET BBPORT TO 100 SET BBPORT TO 0X80
Intervalo:	
Descreve:	A operação SET em BBPORT é usada para definir os bits respetivos na porta BB de valor 1 ou 0 com base no valor dado, o MASK opcional (usado para especificar quais os pinos a ser usados como saídas digitais) e mask de conexão interna na operação CONNECT BBPORT .
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DCMOTOR i [TO] frequency [duty [[TIME] seconds]]

Comando:	DCMOTOR i [TO] frequency [duty [[TIME] seconds]]
Sintaxe de comando:	SET DCMOTOR i frequency [duty]
Intervalo:	
Descreve:	Gera uma frequência específica e impulso digital de ciclo de funcionamento para um motor. SET DCMOTOR i frequency [duty]
Resultado:	Gera um impulso digital à frequência indicada de 1 a 500 hz a um ciclo de funcionamento de 1-99%; partilha o espaço de número com SQUAREWAVE. funcionamento=50% predefinição, segundos=1,0 predefinição.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DCMOTOR i OFF

Comando:	DCMOTOR i OFF
Sintaxe de	SET DCMOTOR i OFF

Comando:	DCMOTOR i OFF
comando:	
Intervalo:	
Descreve:	Gera uma frequência específica e impulso digital de ciclo de funcionamento para um motor. SET DCMOTOR i OFF
Resultado:	Para o motor.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

MAGNETIC

Comando:	MAGNETIC i [TO] IN n
Sintaxe de comando:	CONNECT MAGNETIC 1 TO IN 1
Intervalo	
Descreve:	O sensor MAGNETIC é usado para detetar a presença de um campo magnético. Utilize o efeito de Hall. Também é conhecido como sensor de efeito de Hall.
Resultado:	O sensor MAGNETIC está agora disponível para utilização.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

VERNIER

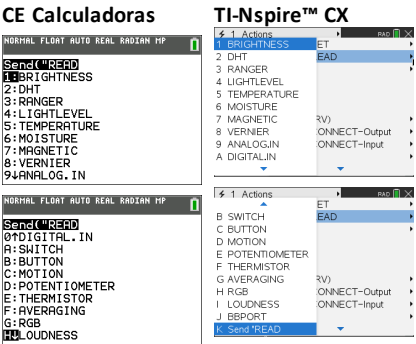
Comando:	CONNECT VERNIER i TO IN n
Sintaxe de comando:	CONNECT VERNIER 1 TO IN 1 AS LIGHT CONNECT VERNIER 2 TO IN 2 AS ACCEL CONNECT VERNIER 1 TO IN 1 AS ENERGY

Comando:	CONNECT VERNIER i TO IN n
Intervalo	
Descreve:	<p>Este comando é usado quando um sensor analógico Vernier está conectado ao TI-Innovator™ Hub através de TI-SensorLink</p> <p>Existe suporte para três sensores analógicos Vernier adicionais</p> <ul style="list-style-type: none"> • LS-BTA • LGA-BTA • VES-BTA
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

READ

O comando **READ** gera respostas com base no que está a ser pedido.

Diz ao Innovator para obter dados a partir do sensor, controlo, porta, pin ou informações de estado especificados, incluindo a configuração do hub, tais como controlo de fluxo, definições de erro, etc. Tem de ser seguido por uma operação Get() para receber os dados solicitados.



BRIGHTNESS

Comando:	BRIGHTNESS
Sintaxe de comando:	READ BRIGHTNESS
Intervalo:	
Descreve:	<p>Devolve a leitura interna atual a partir do sensor de luz ambiente incorporado.</p> <p>De referir que as palavras chave opcionais de RANGE e AVERAGE podem ser apenas ao comando para devolver a definição de RANGE atual para o sensor de BRIGHTNESS se definido ou o valor de AVERAGE atual aplicado ao ler o ADC para obter a leitura.</p> <p>READ BRIGHTNESS</p>
Resultado:	Lê o nível do sensor de luz incorporado.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

BRIGHTNESS AVERAGE

Comando:	BRIGHTNESS AVERAGE Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ BRIGHTNESS.AVERAGE
Intervalo:	
Descreve:	<p>Devolve a leitura interna atual a partir do sensor de luz ambiente incorporado.</p> <p>De referir que as palavras chave opcionais de RANGE e AVERAGE podem ser apenas ao comando para devolver a definição de RANGE atual para o sensor de BRIGHTNESS se definido ou o valor de AVERAGE atual aplicado ao ler o ADC para obter a leitura.</p> <p>READ BRIGHTNESS AVERAGE</p>
Resultado:	Lê o nível do sensor de luz incorporado.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

BRIGHTNESS RANGE

Comando:	BRIGHTNESS RANGE Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ BRIGHTNESS.RANGE
Intervalo:	
Descreve:	<p>Devolve a leitura interna atual a partir do sensor de luz ambiente incorporado.</p> <p>De referir que as palavras chave opcionais de RANGE e AVERAGE podem ser apenas ao comando para devolver a definição de RANGE atual para o sensor de BRIGHTNESS se definido ou o valor de AVERAGE atual aplicado ao ler o ADC para obter a leitura.</p> <p>READ BRIGHTNESS RANGE</p>
Resultado:	Lê o nível do sensor de luz incorporado.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DHT i

Comando:	DHT i
Sintaxe de comando:	READ DHT i
Intervalo:	A predefinição da leitura da temperatura é em Celsius Leitura da humidade de 0 a 100%
Describe:	<p>Devolve uma lista constituída pela temperatura atual, humidade, tipo de sensor e último estado lido em cache. A temperatura e a humidade podem ser obtidas pelas próprias adicionando as palavras chave TEMPERATURE ou HUMIDITY ao final do comando. O tipo de sensor é indicado por um 1 para um sensor de estilo DHT11 e por um 2 para um DHT22. Os valores de estado são: 1=OK, 2=Interrupção, 3=Soma de verificação/leitura errada.</p> <p>READ DHT i – devolve as informações completas em cache da última leitura que a tarefa DHT obteve.</p> <p>READ DHT i TEMPERATURE – devolve a mais recente leitura de temperatura.</p> <p>READ DHT i HUMIDITY – devolve a mais recente leitura de humidade.</p>
Resultado:	<p>Devolve uma lista com a temperatura atual em C, humidade em %, tipo (1=DHT11, 2=DHT22) e estado (tipo/estado apenas disponível na lista completa).</p> <p>Em que o estado = 1:OK, =2:Interrupção, =3:Soma de verificação.</p>
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

DHT i TEMPERATURE

Comando:	DHT i TEMPERATURE
Sintaxe de comando:	READ DHT i TEMPERATURE
Intervalo:	A predefinição da leitura da temperatura é em Celsius Leitura da humidade de 0 a 100%

Comando:	DHT i TEMPERATURE
Descreve:	<p>Devolve uma lista constituída pela temperatura atual, humidade, tipo de sensor e último estado lido em cache. A temperatura e a humidade podem ser obtidas pelas próprias adicionando as palavras chave TEMPERATURE ou HUMIDITY ao final do comando. O tipo de sensor é indicado por um 1 para um sensor de estilo DHT11 e por um 2 para um DHT22. Os valores de estado são: 1=OK, 2=Interrupção, 3=Soma de verificação/leitura errada.</p> <p>READ DHT i – devolve as informações completas em cache da última leitura que a tarefa DHT obteve.</p> <p>READ DHT i TEMPERATURE – devolve a mais recente leitura de temperatura.</p> <p>READ DHT i HUMIDITY – devolve a mais recente leitura de humidade.</p>
Resultado:	Devolve o componente de temperatura.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

DHT i HUMIDITY

Comando:	DHT i HUMIDITY
Sintaxe de comando:	READ DHT i HUMIDITY
Intervalo:	A predefinição da leitura da temperatura é em Celsius Leitura da humidade de 0 a 100%
Descreve:	<p>Devolve uma lista constituída pela temperatura atual, humidade, tipo de sensor e último estado lido em cache. A temperatura e a humidade podem ser obtidas pelas próprias adicionando as palavras chave TEMPERATURE ou HUMIDITY ao final do comando. O tipo de sensor é indicado por um 1 para um sensor de estilo DHT11 e por um 2 para um DHT22. Os valores de estado são: 1=OK, 2=Interrupção, 3=Soma de verificação/leitura errada.</p> <p>READ DHT i – devolve as informações completas em cache da última leitura que a tarefa DHT obteve.</p> <p>READ DHT i TEMPERATURE – devolve a mais recente leitura de temperatura.</p> <p>READ DHT i HUMIDITY – devolve a mais recente leitura de humidade.</p>

Comando:	DHT i HUMIDITY
Resultado:	Devolve o componente de humidade.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

RANGER i

Comando:	RANGER i
Sintaxe de comando:	READ RANGER i
Intervalo:	
Describe:	Devolve a medição de distância atual a partir do dispositivo de deteção ultrassónico; distância em metros. Se não for feita qualquer medição devido ao facto de a distância ser excessiva, será devolvido um valor de 0. As medições válidas são em +metros.
Resultado:	Lê a distância em metros a partir do sensor de distância.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

LIGHTLEVEL i

Comando:	LIGHTLEVEL i
Sintaxe de comando:	READ LIGHTLEVEL i
Intervalo:	Um valor inteiro entre 0 e 16383 (resolução de 14 bits)
Describe:	Devolve o valor ADC atual para o sensor de luz externo especificado.

Comando:	LIGHTLEVEL i
	<p>Os sensores de luz externos podem ser analógicos ou I2C (sensor de luz I2C BH1750FVI). Quando um sensor analógico estiver presente, assume-se geralmente que é um fotodíodo.</p> <p>Além disso, o sensor de nível de luz pode ter valores de média (AVERAGE) e ou intervalo (RANGE) especificados. Estes podem ser obtidos adicionando as palavras chave AVERAGE ou RANGE ao comando READ.</p> <p>READ LIGHTLEVEL i READ LIGHTLEVEL i AVERAGE READ LIGHTLEVEL i RANGE</p>
Resultado:	Lê o valor analógico do sensor de luz (utiliza cálculo de média) ou I2C (devolvido valor em LUX).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

LIGHTLEVEL i AVERAGE

Comando:	LIGHTLEVEL i AVERAGE	Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ LIGHTLEVEL i AVERAGE	
Intervalo:	Um valor inteiro entre 0 e 16383 (resolução de 14 bits)	
Descreve:	<p>Devolve o valor ADC atual para o sensor de luz externo especificado. Os sensores de luz externos podem ser analógicos ou I2C (sensor de luz I2C BH1750FVI). Quando um sensor analógico estiver presente, assume-se geralmente que é um fotodíodo.</p> <p>Além disso, o sensor de nível de luz pode ter valores de média (AVERAGE) e ou intervalo (RANGE) especificados. Estes podem ser obtidos adicionando as palavras chave AVERAGE ou RANGE ao comando READ.</p> <p>READ LIGHTLEVEL i AVERAGE</p>	
Resultado:	Lê o valor analógico do sensor de luz (utiliza cálculo de média) ou I2C (devolvido valor em LUX).	
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor	

LIGHTLEVEL i RANGE

Comando:	LIGHTLEVEL i RANGE Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ LIGHTLEVEL i RANGE
Intervalo:	Um valor inteiro entre 0 e 16383 (resolução de 14 bits)
Describe:	<p>Devolve o valor ADC atual para o sensor de luz externo especificado. Os sensores de luz externos podem ser analógicos ou I2C (sensor de luz I2C BH1750FVI). Quando um sensor analógico estiver presente, assume-se geralmente que é um fotodiodo.</p> <p>Além disso, o sensor de nível de luz pode ter valores de média (AVERAGE) e ou intervalo (RANGE) especificados. Estes podem ser obtidos adicionando as palavras chave AVERAGE ou RANGE ao comando READ.</p> <p>READ LIGHTLEVEL i RANGE</p>
Resultado:	Lê o valor analógico do sensor de luz (utiliza cálculo de média) ou I2C (devolvido valor em LUX).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

TEMPERATURE i

Comando:	TEMPERATURE i
Sintaxe de comando:	READ TEMPERATURE i
Intervalo:	A predefinição da leitura da temperatura é em Celsius. O intervalo depende do sensor de temperatura específico em utilização. Leitura da humidade de 0 a 100%
Describe:	<p>Devolve a leitura de temperatura atual a partir do sensor de temperatura associado. A temperatura é apresentada, por predefinição, em graus Celsius.</p> <p>READ TEMPERATURE i</p>

Comando:	TEMPERATURE i
Resultado:	Devolve a leitura de temperatura atual em graus Celsius.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

TEMPERATURE i AVERAGE

Comando:	TEMPERATURE i AVERAGE Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ TEMPERATURE i AVERAGE
Intervalo:	A predefinição da leitura da temperatura é em Celsius. O intervalo depende do sensor de temperatura específico em utilização. Leitura da humidade de 0 a 100%
Descreve:	Devolve a leitura de temperatura atual a partir do sensor de temperatura associado. A temperatura é apresentada, por predefinição, em graus Celsius. READ TEMPERATURE i AVERAGE
Resultado:	Devolve a leitura de temperatura atual em graus Celsius.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

TEMPERATURE i CALIBRATION

Comando:	TEMPERATURE i CALIBRATION Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ TEMPERATURE i CALIBRATION
Intervalo:	A predefinição da leitura da temperatura é em Celsius. O intervalo depende do sensor de temperatura específico em utilização.

Comando:	TEMPERATURE i CALIBRATION
	Utilizador avançado
	Leitura da humidade de 0 a 100%
Describe:	Devolve a leitura de temperatura atual a partir do sensor de temperatura associado. A temperatura é apresentada, por predefinição, em graus Celsius.
Resultado:	Devolve uma lista com valores atuais {c1,c2,c3,r} utilizados para o sensor de temperatura analógico conectado.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

MOISTURE i

Comando:	MOISTURE i
Sintaxe de comando:	READ MOISTURE i
Intervalo:	Um valor inteiro entre 0 e 16383 (resolução de 14 bits)
Describe:	Devolve o nível analógico atual comunicado para o sensor de humidade especificado. Suporta as opções AVERAGE e RANGE . READ MOISTURE i READ MOISTURE i AVERAGE READ MOISTURE i RANGE
Resultado:	Lê o valor analógico do sensor de humidade (utiliza cálculo da média).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

MOISTURE i AVERAGE

Comando:	MOISTURE i AVERAGE Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ MOISTURE i AVERAGE
Intervalo:	
Describe:	Devolve o nível analógico atual comunicado para o sensor de humidade especificado. Suporta as opções AVERAGE e RANGE . READ MOISTURE i AVERAGE
Resultado:	Lê o valor analógico do sensor de humidade (utiliza cálculo da média).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

MOISTURE i RANGE

Comando:	MOISTURE i RANGE
Sintaxe de comando:	READ MOISTURE i RANGE
Intervalo:	
Describe:	Devolve o nível analógico atual comunicado para o sensor de humidade especificado. Suporta as opções AVERAGE e RANGE . READ MOISTURE i RANGE
Resultado:	Lê o valor analógico do sensor de humidade (utiliza cálculo da média).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

MAGNETIC

Comando:	MAGNETIC i
Sintaxe de comando:	READ MAGNETIC i
Intervalo	0 ou 1 0 - não foi detetado um campo magnético 1 - foi detetado um campo magnético
Descreve:	O sensor MAGNETIC é usado para detetar a presença de um campo magnético. Utilize o efeito de Hall. Também é conhecido como sensor de efeito de Hall.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

VERNIER

Comando:	READ Vernier i
Sintaxe de comando:	READ Vernier 1
Intervalo	Depende do sensor analógico Vernier específico conectado ao TI-SensorLink
Descreve:	Lê o valor do sensor especificado no comando.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

ANALOG.IN i

Comando:	ANALOG.IN i
Sintaxe de comando:	READ.ANALOG.IN i

Comando:	ANALOG.IN i
Intervalo:	
Descreve:	Sensor de entrada analógica genérica. READ ANALOG.IN i – devolve a leitura de ADC na entrada analógica associada ao objeto.
Resultado:	Lê o objeto de entrada ANALOG.IN genérica
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

ANALOG.IN i AVERAGE

Comando:	ANALOG.IN i AVERAGE Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ.ANALOG.IN i AVERAGE
Intervalo:	
Descreve:	READ ANALOG IN i AVERAGE – obtém o valor de cálculo da média atual para o objeto.
Resultado:	Lê o objeto de entrada ANALOG.IN genérica
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

ANALOG.IN i RANGE

Comando:	ANALOG.IN i RANGE Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ.ANALOG.IN i RANGE
Intervalo:	
Descreve:	READ ANALOG IN i RANGE – devolve os valores de intervalo superior e inferior associados ao objeto se especificado ou, caso contrário, erro

Comando:	ANALOG.IN i RANGE Utilizador avançado
Resultado:	Lê o objeto de entrada ANALOG.IN genérica
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

ANALOG.OUT i

Comando:	ANALOG.OUT i
Sintaxe de comando:	READ ANALOG.OUT i
Intervalo:	
Describe:	Devolve o ciclo de funcionamento de PWM atual se a saída estiver ligada, ou 0 se não estiver ligada.
Resultado:	Lê o ciclo de funcionamento de PWM atual no pin, 0 se nenhum.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.IN i

Comando:	DIGITAL.IN i
Sintaxe de comando:	READ DIGITAL.IN i
Intervalo:	
Describe:	Devolve o estado atual do pin digital ligado ao objeto DIGITAL ou o estado em cache do valor de saída digital DEFINIDO pela última vez para o objeto.
Resultado:	Devolve 0 (baixo), 1 (alto).

Comando:	DIGITAL.IN i
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo/Sensor

SWITCH i

Comando:	SWITCH i
Sintaxe de comando:	READ SWITCH i
Intervalo:	
Describe:	Devolve o estado atual do interruptor associado. Se o interruptor estiver conectado, é devolvido um valor de 1. Não conectado devolve um valor de 0. Se o interruptor foi conectado desde a última leitura, mas já não está conectado, é devolvido um valor de 2. READ SWITCH i
Resultado:	Devolve o estado do interruptor (o mesmo estado que o objeto BUTTON , 0=não premido, 1=premido, 2=foi premido).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

BUTTON i

Comando:	BUTTON i
Sintaxe de comando:	READ BUTTON i
Intervalo:	

Comando:	BUTTON i
Descreve:	Lê o estado em cache atual do botão. Um valor devolvido de 0 = <i>não premido</i> , 1 = <i>atualmente premido</i> , 2 = <i>foi premido</i> e solto desde a última leitura. READ BUTTON i
Resultado:	Lê o estado do botão/interruptor n - 0=não premido, 1=premiado, 2=foi premido.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

MOTION i

Comando:	MOTION i
Sintaxe de comando:	READ MOTION i
Intervalo:	
Descreve:	Devolve as informações atuais do sensor de movimento PIR . Os sensores de movimento PIR são digitais na sua natureza e, por isso, são tratados de forma semelhante a um botão, no sentido em que o valor devolvido indica ou não a presença de movimento. 0=sem movimento detetado. 1=movimento detetado. 2=movimento foi detetado.
Resultado:	Lê o estado do detetor de movimento PIR - 0=sem movimento, 1=movimento, 2=já foi detetado movimento, mas agora não.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

POTENTIOMETER i

Comando:	POTENTIOMETER i
Sintaxe de comando:	READ POTENTIOMETER i
Intervalo:	
Descreve:	<p>Lê o valor analógico do potenciômetro (linear ou rotativo) As palavras chave AVERAGE e RANGE opcionais podem ser apenas ao comando para obter a contagem de média atual ou o intervalo mapeado utilizado, caso esteja presente, para o potenciômetro em questão.</p> <p>READ POTENTIOMETER i READ POTENTIOMETER i RANGE READ POTENTIOMETER i AVERAGE</p>
Resultado:	Lê o valor analógico do codificador/potenciômetro rotativo (utiliza cálculo de média).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

POTENTIOMETER i AVERAGE

Comando:	POTENTIOMETER i AVERAGE Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ POTENTIOMETER i AVERAGE
Intervalo:	
Descreve:	<p>Lê o valor analógico do potenciômetro (linear ou rotativo) As palavras chave AVERAGE e RANGE opcionais podem ser apenas ao comando para obter a contagem de média atual ou o intervalo mapeado utilizado, caso esteja presente, para o potenciômetro em questão.</p> <p>READ POTENTIOMETER i AVERAGE</p>
Resultado:	Lê o valor analógico do codificador/potenciômetro rotativo (utiliza cálculo de média).
Tipo ou	Sensor

Comando:	POTENTIOMETER i AVERAGE Utilizador avançado
Componente endereçável:	

POTENTIOMETER i RANGE

Comando:	POTENTIOMETER i RANGE Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ POTENTIOMETER i RANGE
Intervalo:	
Descreve:	Lê o valor analógico do potenciômetro (linear ou rotativo) As palavras chave AVERAGE e RANGE opcionais podem ser apenas ao comando para obter a contagem de média atual ou o intervalo mapeado utilizado, caso esteja presente, para o potenciômetro em questão. READ POTENTIOMETER i RANGE
Resultado:	Lê o valor analógico do codificador/potenciômetro rotativo (utiliza cálculo de média).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

THERMISTOR i

Comando:	THERMISTOR i
Sintaxe de comando:	READ THERMISTOR i
Intervalo:	
Descreve:	Devolve a leitura de temperatura atual a partir do sensor de termistor associado. A temperatura é devolvida em graus Celsius.

Comando:	THERMISTOR i
Resultado:	Devolve a temperatura atual do termistor em graus Celsius.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

THERMISTOR i AVERAGE

Comando:	THERMISTOR i AVERAGE Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ THERMISTOR i AVERAGE
Intervalo:	
Describe:	Devolve a leitura de temperatura atual a partir do sensor de termistor associado. A temperatura é devolvida em graus Celsius.
Resultado:	Devolve a temperatura atual do termistor em graus Celsius.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

THERMISTOR i CALIBRATION

Comando:	THERMISTOR i CALIBRATION Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ THERMISTOR i CALIBRATION
Intervalo:	
Describe:	Devolve a leitura de temperatura atual a partir do sensor de termistor associado. A temperatura é devolvida em graus Celsius.
Resultado:	Devolve a lista com com valores {c1,c2,c3,r} atuais utilizados para o termistor conectado.

Comando:	THERMISTOR i CALIBRATION Utilizador avançado
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

AVERAGING

Comando:	AVERAGING Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ AVERAGING
Intervalo:	
Descreve:	Devolve a definição global atual para o valor predefinido de cálculo de média analógico.
Resultado:	Devolve a contagem de sobreamostragem/cálculo de média atual para entradas analógicas de amostragem (esse é o valor predefinido GLOBAL atualmente utilizado).
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

LOUDNESS i

Comando:	LOUDNESS i
Sintaxe de comando:	READ LOUDNESS i
Intervalo:	
Descreve:	Devolve o nível analógico atual comunicado para o sensor de intensidade sonora especificado. Suporta as opções AVERAGE e

Comando:	LOUDNESS i
	RANGE. READ LOUDNESS i READ LOUDNESS i AVERAGE READ LOUDNESS i RANGE
Resultado:	Devolve a intensidade sonora detetada pelo sensor de som.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

LOUDNESS i AVERAGE

Comando:	LOUDNESS i Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ LOUDNESS i AVERAGE
Intervalo:	
Descreve:	Devolve o nível analógico atual comunicado para o sensor de intensidade sonora especificado. Suporta as opções AVERAGE e RANGE . READ LOUDNESS i AVERAGE
Resultado:	Devolve a intensidade sonora detetada pelo sensor de som.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

LOUDNESS i RANGE

Comando:	LOUDNESS i RANGE Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ LOUDNESS i.RANGE

Comando:	LOUDNESS i RANGE Utilizador avançado
Intervalo:	
Descreve:	Devolve o nível analógico atual comunicado para o sensor de intensidade sonora especificado. Suporta as opções AVERAGE e RANGE . READ LOUDNESS i READ LOUDNESS i AVERAGE READ LOUDNESS i RANGE
Resultado:	Devolve a intensidade sonora detetada pelo sensor de som.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

BBPORT

Comando:	READ BBPORT
Sintaxe de comando:	READ BBPORT [valor MASK] Obter B
Intervalo	
Descreve:	Lê os pinos conectados ao objeto BBPORT como entradas, alterando os pinos do estado de saída para estado de entrada. A conexão mask padrão limita os pinos que estão a ser usados nesta operação, assim como o valor MASK opcional fornecido.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

Settings

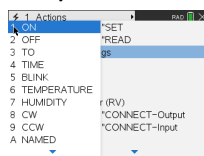
O menu de definições contém operações para definir o estado das operações de pin digitais e analógicas tais como o **LED** no Hub TI-Innovator™ ou um movimento de servomotor ligado para estados como ON, OFF, CW (sentido dos ponteiros do relógio) e CCW (sentido contrário aos dos ponteiros do relógio).

- 1: ON
- 2: OFF
- 3: TO
- 4: TIME
- 5: BLINK
- 6: TEMPERATURE
- 7: HUMIDITY
- 8: CW
- 9: CCW
- 0: TOGGLE

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX

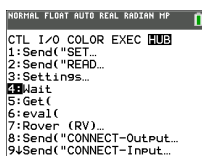


Wait

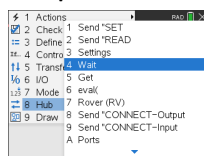
Wait suspende a execução de um programa durante um determinado período de tempo. O período de tempo máximo é de 100 segundos. Durante o período de espera, o indicador ocupado está ligado no canto superior direito do ecrã.

Wait pode ser utilizado em programas do HubTI-Innovator™ para permitir tempo para comunicações de sensores ou controlos antes de o programa executar a linha de comandos seguinte.

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



Wait

Comando:	Wait
Sintaxe de comando:	Aguarda <i>tempoEmSegundos</i> Suspende a execução durante um período de <i>tempoEmSegundos</i> segundos.
Intervalo	0 a 100
Describe:	<p>Wait pode ser utilizado em programas do HubTI-Innovator™ para permitir tempo para comunicações de sensores ou controlos antes de o programa executar a linha de comandos seguinte.</p> <p>Wait é particularmente útil num programa que precise de algum tempo para permitir que os dados se tornem disponíveis.</p> <p>O argumento <i>tempoEmSegundos</i> tem de ser uma expressão que se simplifique num valor decimal no intervalo de 0 a 100. O comando arredonda este valor para cima em 0,1 segundos.</p> <p>Nota: Pode usar o comando Wait dentro de um programa definido pelo utilizador, mas não dentro de uma função.</p>
Resultado:	Wait suspende a execução de um programa durante um determinado período de tempo. O período de tempo máximo é de 100 segundos. Durante o período de espera, o indicador ocupado está ligado no canto superior direito do ecrã.
Tipo ou Componente endereçável:	Não aplicável

Get(

Get(Recupera um valor a partir de um TI-Innovator™ Hub conectado e armazena os dados numa variável na calculadora CE destinatária.

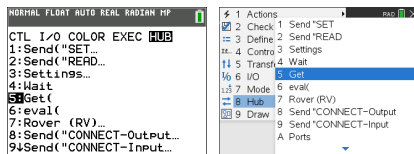
CE Calculadoras

A definição do comando **Get(** é específica da calculadora TI-8x e a conexão do cabo via DBus ou USB. A calculadora CE tem apenas conectividade USB e aqui **Get(** foi concebido para comunicação com o TI-Innovator™ Hub.

TI-Nspire CX

CE Calculadoras

TI-Nspire™ CX



Get(

Comando:	Get(
Sintaxe de comando:	<p>CE Calculadoras:</p> <p>Get(variable)</p> <p>Plataforma TI-Nspire CX:</p> <p>Get [promptString,] var[, statusVar]</p> <p>Get [promptString,]func(arg1, ...argn) [, statusVar]</p>
Intervalo	
Descreve:	
Resultado:	<p>Comando de programação: Obtém um valor a partir de um TI-Innovator™ Hub ligado e atribui o valor à variável <i>var</i>.</p> <p>O valor tem de ser pedido:</p> <ul style="list-style-type: none"> Com antecedência, através de um comando Send "READ ...". <p>— ou —</p> <ul style="list-style-type: none"> Incorporando um pedido "READ ..." como o argumento <i>promptString</i> opcional. Este método permite-lhe utilizar um único comando para pedir e recuperar o valor. (apenas plataforma TI-Nspire™ CX). <p>Ocorre uma simplificação implícita. Por exemplo, uma cadeia recebida como "123" é interpretada como um valor numérico.</p> <p>As informações abaixo aplicam-se apenas à plataforma TI-Nspire CX:</p> <p>Para preservar a cadeia, usar GetStr em vez de Get.</p> <p>Se incluir o argumento opcional <i>statusVar</i>, é atribuído um valor com base no êxito da operação. Um valor de zero significa que não foram recebidos dados.</p> <p>Na segunda sintaxe, o argumento <i>func()</i> permite que o programa armazene a cadeia recebida como uma definição de função. Esta sintaxe funciona como se o programa executasse o comando:</p>

Comando:	Get()
	<p>Define $func(arg1, \dots, argn) = \text{cadeia recebida}$</p> <p>O programa pode então usar a função definida $func()$.</p> <p>Nota: Pode usar o comando Get dentro de um programa definido pelo utilizador mas não dentro de uma função.</p>
Tipo ou Componente endereçável:	Todos os dispositivos de entrada.

eval()

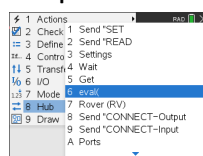
O software avalia a expressão *Expr* e substitui a instrução **eval()** pelo resultado como cadeia de caracteres.

O argumento *Expr* tem de ser simplificado para um número real.

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



eval()

Comando:	eval()
Sintaxe de comando:	$eval(Expr) \Rightarrow \text{string}$
Intervalo	
Descreve:	<p>O software avalia a expressão <i>Expr</i> e substitui a instrução eval() pelo resultado como cadeia de caracteres.</p> <p>O argumento <i>Expr</i> tem de ser simplificado para um número real.</p> <p>CE Calculadoras: eval() pode ser utilizado como comando autónomo fora de um comando do TI-Innovator™ Hub.</p> <p>Plataforma TI-Nspire™ CX: eval() é válido apenas no argumento do</p>

Comando:	eval(
	TI-Innovator™ Hub dos comandos de programação Get , GetStr e Send .
Resultado:	<p>CE Calculadoras: Para fins de depuração, utilizar a linha de comando Disp Ans imediatamente após uma linha de comando utilizando Send(apresenta a cadeia completa enviada.</p> <p>Plataforma TI-Nspire™ CX: Embora eval() não apresente o resultado, pode ver a cadeia de comando resultante do Hub após executar o comando inspecionando qualquer uma das variáveis especiais seguintes.</p> <p><i>iostr.SendAns</i> <i>iostr.GetAns</i> <i>iostr.GetStrAns</i></p>
Tipo ou Componente endereçável:	Não aplicável

ROVER (RV) Menu

Rover (RV)...

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN MP
CTL I/O COLOR EXEC SUB
1:Send("SET...
2:Send("READ...
3:Settings...
4:Wait
5:Get(
6:eval(
7:Rover (RV)...
8:Send("CONNECT-Output...
9:Send("CONNECT-Input...
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET"
3 Define 2 Send "READ"
4 Contro 3 Settings
5 Transf 4 Wait
6 I/O 5 Get
7 Mode 6 eval(
8 HLB 7 Rover (RV)
9 Draw 8 Send "CONNECT-Output"
A Ports 9 Send "CONNECT-Input"
A Ports
```

- Drive RV...
- Read RV Sensors...
- RV Settings...
- Read RV Path...
- RV Color...
- RV Setup...
- RV Control...
- Send("CONNECT RV")
- Send("DISCONNECT RV")

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN MP
Rover (RV)
1:Drive RV
2:Read RV Sensors...
3:RV Settings...
4:Read RV Path...
5:RV Color...
6:RV Setup...
7:RV Control...
8:Send("CONNECT RV")
9:Send("DISCONNECT RV")
```

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET"
3 Define 2 Send "READ" 1 FORWARD
4 Drive RV 2 BACKWARD
5 Read RV Sensors 3 LEFT
6 Read RV Path 4 RIGHT
7 RV Settings 5 STOP
8 RV Color 6 RESUME
9 RV Setup 7 STAY
RV Control 8 TO XY
9 Send "CONNECT RV" 9 TO POLAR
9 Send "DISCONNECT RV" A TO ANGLE
```

Drive RV...

Famílias de comando de condução RV

- Comandos base de condução (no espírito do movimento da tartaruga na linguagem LOGO)
 - FORWARD (PARA FRENTE), BACKWARD (PARA TRÁS), RIGHT (DIREITA), LEFT (ESQUERDA), STOP (PARAR), STAY (FICAR)
- Comandos de condução em coordenadas matemáticas
 - Rodar num Ângulo

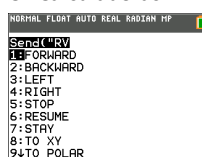
Nota: Os comandos de condução possuem opções para Velocidade, Tempo e Distância conforme apropriado

- Consulte Configurações RV para comandos de controlo de nível de máquina
 - Ajuste os valores do motor esquerdo e direito para direção (CW/CCW) e nível (0-255,Deslize)
 - Leia os valores acumulados para as bordas do codificador de roda e a mudança da direção do giro.

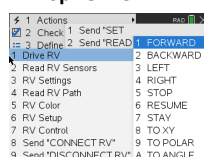
• Drive RV...

- Send("RV
 - FORWARD
 - BACKWARD
 - LEFT
 - RIGHT
 - STOP
 - RESUME
 - STAY
 - TO XY
 - TO POLAR
 - TO ANGLE

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



RV FORWARD

Comando:	RV FORWARD
Sintaxe de comando:	RV FORWARD [[VELOCIDADE s] [DISTÂNCIA d] [TEMPO t]]
Amostra de Amostras:	<pre>Send ("RV FORWARD 0.5 M") Send ("RV FORWARD SPEED 0.22 M/S TIME 10")</pre> <hr/> <pre>[SET] RV FORWARD [SET] RV FORWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] [SET] RV FORWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] SPEED s.ss [M/S UNIT/S REV/S] [SET] RV FORWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] TIME t [SET] RV FORWARD SPEED s [M/S UNIT/S REV/S] [TIME t] [SET] RV FORWARD TIME t [SPEED s.ss [M/S UNIT/S REV/S]]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>O RV move-se para a frente uma distância determinada (0,75 m por defeito). A distância por defeito, se especificada, está em UNIT (unidades do referencial). Opcional M=metros, UNIT=unidade-grade, REV=roda-rotação.</p> <p>A velocidade por defeito é de 0,20 m/seg, o valor máximo é de 0,23 m/seg, o valor mínimo é de 0,14 m/seg.</p> <p>A velocidade pode ser dada e especificada em metros/segundo, unidade/segundo, rotações/segundo.</p>
Resultado:	Ação para fazer o RV mover-se numa direção para a frente
Tipo ou Componente endereçável:	<p>Controlo</p> <p>Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.</p>

RV BACKWARD

Comando:	RV BACKWARD
Sintaxe de comando:	RV BACKWARD
Código Amostra:	<pre>Send("RV BACKWARD 0.5 M") Send("RV BACKWARD SPEED 0.22 M/S TIME 10")</pre> <hr/> <pre>[SET] RV BACKWARD [SET] RV BACKWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] [SET] RV BACKWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] SPEED s.ss [M/S UNIT/S REV/S] [SET] RV BACKWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] TIME t [SET] RV BACKWARD SPEED s.ss [M/S UNIT/S REV/S] [TIME t] [SET] RV BACKWARD TIME t [SPEED s.ss [M/S UNIT/S REV/S]]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>O RV move-se para trás uma distância determinada (0,75 m por defeito). A distância por defeito, se especificada, está em UNIT (unidades do referencial). Opcional M=metros, UNIT=unidade-grade, REV=roda-rotação.</p> <p>A velocidade por defeito é de 0,20 m/seg, o valor máximo é de 0,23 m/seg, o valor mínimo é de 0,14 m/seg.</p> <p>A velocidade pode ser dada e especificada em metros/segundo, unidade/segundo, rotações/segundo.</p>
Resultado:	Ação para fazer o RV mover-se para trás.
Tipo ou Componente endereçável:	<p>Controlo</p> <p>Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.</p>

RV LEFT

Comando:	RV LEFT
Sintaxe de comando:	RV LEFT
Amostra de Código:	<pre>Send "RV LEFT" [SET] RV LEFT [ddd [DEGREES]] [SET] RV LEFT [rrr RADIANS] [SET] RV LEFT [ggg GRADIANS]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	A rotação por defeito é de 90 graus, a menos que a palavra-chave GRAUS, RADIANS ou GRADOS esteja presente e, em seguida, o valor seja convertido internamente para o formato de graus das unidades especificadas. O valor dado é convertido num valor entre 0,0 e 360,0 graus. A rotação será executada como um movimento SPIN.
Resultado:	Rodar o Rover para a ESQUERDA.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV RIGHT

Comando:	RV RIGHT
Sintaxe de comando:	RV RIGHT
Amostra de Código:	<pre>Send "RV RIGHT" [SET] RV RIGHT [ddd [DEGREES]] [SET] RV RIGHT [rrr RADIANS] [SET] RV RIGHT [ggg GRADIANS]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	A rotação por defeito é de 90 graus, a menos que a palavra-chave GRAUS, RADIANS ou GRADOS esteja presente e, em seguida, o valor seja convertido internamente para o formato de graus das unidades especificadas. O valor dado é convertido num valor entre 0,0 e 360,0 graus. A rotação será executada como um movimento

Comando:	RV RIGHT
	SPIN.
Resultado:	Vira o Rover para a DIREITA.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV STOP

Comando:	RV STOP
Sintaxe de comando:	RV STOP
Código Amostra:	Send "RV STOP" [SET] RV STOP [SET] RV STOP CLEAR
Intervalo:	N/D
Descreve:	O RV parará qualquer movimento imediatamente. O movimento pode ser retomado com uma operação de RETOMAR . Qualquer comando de movimento fará com que a fila seja eliminada imediatamente e inicie a nova instrução de movimento recentemente apresentada.
Resultado:	Pare de processar os comandos do Rover da fila do comando e deixe as operações pendentes na fila. (ação imediata). A fila pode ser retomada a partir de RETOMAR . O RV parará qualquer movimento atual imediatamente. O movimento pode ser retomado com uma operação de RETOMAR . Qualquer comando de movimento fará com que a fila flua imediatamente e inicie a nova operação recentemente apresentada. Pare de processar os comandos do Rover a partir da fila de comando e elimine todas as operações pendentes deixadas na fila. (ação imediata).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando do Rover é executado imediatamente.

RV RESUME

Comando:	RV RESUME
Sintaxe de comando:	RV RESUME
Amostra de Código:	Send "RV RESUME" [SET] RV RESUME
Range:	N/A
Descreve:	Ativa o processamento dos comandos do Rover da fila de comandos. (ação imediata) ou retoma a (consulte RV STAY) operação.
Resultado:	Retomar a operação.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV STAY

Comando:	RV STAY
Sintaxe de comando:	RV STAY
Código Amostra:	Send "RV STAY" [SET] RV STAY [[TIME] s.ss]
Intervalo:	N/D
Descreve:	Diz ao RV para "ficar" no lugar por um período de tempo opcionalmente especificado em segundos. 30,0 segundos por defeito.
Resultado:	O RV permanece em posição.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV TO XY

Comando:	RV TO XY
Sintaxe de comando:	RV TO XY x-coordinate y-coordinate [[VELOCIDADE] s.ss [UNIDADE/S] M/S REV/S] [LINHAXY]
Amostra de Código:	Send "RV TO XY 1 1" Send "RV TO XY eval (X) eval (Y) " Send "RV TO XY 2 2 SPEED 0.23 M/S"
Intervalo:	-327 a +327 para coordenadas X e Y
Descreve:	<p>Este comando controla o movimento do Rover numa grelha virtual.</p> <p>A localização padrão no início da execução do programa é (0,0) com o Rover voltado para o eixo positivo x.</p> <p>As coordenadas x e y correspondem ao tamanho da grelha atual (padrão: 0,1 M/unidade de grelha).</p> <p>O tamanho da grelha pode ser alterado através do comando "SET RV.GRID.M/UNIT"</p> <p>O parâmetro de velocidade é opcional.</p>
Resultado:	Move o Rover da localização de grelha atual para a localização de grelha especificada.
Tipo ou Componente endereçável:	Control Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV TO POLAR

Comando:	RV TO POLAR
Sintaxe de comando:	RV TO POLAR R-coordinate Theta-coordinate [[GRAUS] RADIANS GRADOS] [[VELOCIDADE] s.ss [UNIDADE/S] M/S REV/S] [LINHAXY]
Amostra de Código:	Send("RV TO POLAR 5 30") - r = 5 units, theta = 30 degrees Send("RV TO POLAR 5 2 RADIANS") Send("RV TO POLAR eval (sqrt(3^2+4^2)) eval (tan-1(4/3) DEGREES ")
Intervalo:	Theta-coordenada: -360 a +360 graus Coordenada R: -327 a +327
Descreve:	Move o RV da sua posição atual para a posição polar especificada

Comando:	RV TO POLAR
	<p>em relação a essa posição. A posição X/Y do RV será atualizada para refletir a nova posição.</p> <p>A coordenada "r" corresponde ao tamanho da grelha atual (padrão: unidade de 0,1 M/unidade de grelha)</p> <p>A localização padrão no início da execução do programa é (0,0) com o Rover voltado para o eixo positivo x.</p> <p>A unidade padrão de theta é Graus.</p> <p>O parâmetro de velocidade é opcional.</p>
Resultado:	Move o Rover da localização de grelha atual para a localização de grelha especificada.
Tipo ou Componente endereçável:	<p>Control</p> <p>Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.</p>

RV TO ANGLE

Comando:	RV TO ANGLE
Sintaxe de comando:	RV TO ANGLE
Amostra de Código:	<pre>Send "RV TO ANGLE" [SET] RV TO ANGLE rr.rr [[DEGREES] RADIANS GRADIANS]</pre>
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	Roda o RV para o ângulo especificado a partir da posição atual.
Tipo ou Componente endereçável:	<p>Controlo</p> <p>Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.</p>

READ RV Sensors...

SEND("Read Sensor Commands

- Leitura de sensores de baixo nível para aprender bases de robótica.

- READ RV Sensors...

- Send("READ...
 - RV.RANGER
 - RV.COLORINPUT
 - RV.COLORINPUT.RED
 - RV.COLORINPUT.GREEN
 - RV.COLORINPUT.BLUE
 - RV.COLORINPUT.GRAY

- **RV.RANGER:** Retorna o valor em Metros.
- **RV.COLORINPUT:** Lê o sensor de cores incorporado no RV.

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
Send("READ
1:RV.RANGER
2:RV.COLORINPUT
3:RV.COLORINPUT.RED
4:RV.COLORINPUT.GREEN
5:RV.COLORINPUT.BLUE
6:RV.COLORINPUT.GRAY
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET
3 Define 2 Send "READ
1 Drive RV
2 Read RV/SH 1 RV.RANGES
3 RV Settings 2 RV.COLORINPUT
4 Read RV Pa 3 RV.COLORINPUT.RED
5 RV Color 4 RV.COLORINPUT.GREEN
6 RV Setup 5 RV.COLORINPUT.BLUE
7 RV Control 6 RV.COLORINPUT.GRAY
8 Send "CONNECT RV"
9 Send "DISCONNECT RV"
```

RV.RANGER

Comando:	RV.RANGER	
Sintaxe de comando:	RV.RANGER	
Amostra de Código:	Send ("READ RV.RANGER") Get (R)	
	Conecta o Veículo Rover ao TI-Innovator™ Hub. Isto estabelece conexões com o driver do motor, sensor de cor, giroscópio, sensor ultrassônico e sensores de proximidade.	CONNECT RV
	Retorna a distância atual da frente do RV para um obstáculo. Se não houver nenhum obstáculo detetado, é referido um intervalo de 10,00 metros	READ RV.RANGER Get (R)

Comando:	RV.RANGER
Intervalo:	N/D
Descreve:	O sensor de movimento ultrassónico frontal. Retorna as medições em metros. ~10,00 metros significa que nenhum obstáculo foi detetado.
Resultado:	Retorna o valor em Metros.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

RV.COLORINPUT

Comando:	RV.COLORINPUT																				
Sintaxe de comando:	RV.COLORINPUT																				
Amostra de Código:	Send ("READ RV.COLORINPUT") Get (C)																				
Intervalo:	1 até 9																				
Descreve:	O sensor de cor montado na parte inferior deteta a cor da superfície. Também pode detetar a escala de cinzentos de preto (0) a branco (255).																				
Resultado:	Retorna a informação atual do sensor de cores. O valor devolvido está no intervalo de 1 – 9 que mapeia para as cores abaixo: <table> <thead> <tr> <th>Cor</th><th>Valor devolvido</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Vermelho</td><td>1</td></tr> <tr> <td>Verde</td><td>2</td></tr> <tr> <td>Azul</td><td>3</td></tr> <tr> <td>Ciano</td><td>4</td></tr> <tr> <td>Magenta</td><td>5</td></tr> <tr> <td>Amarelo</td><td>6</td></tr> <tr> <td>Preto</td><td>7</td></tr> <tr> <td>Branco</td><td>8</td></tr> <tr> <td>Cinzentos</td><td>9</td></tr> </tbody> </table>	Cor	Valor devolvido	Vermelho	1	Verde	2	Azul	3	Ciano	4	Magenta	5	Amarelo	6	Preto	7	Branco	8	Cinzentos	9
Cor	Valor devolvido																				
Vermelho	1																				
Verde	2																				
Azul	3																				
Ciano	4																				
Magenta	5																				
Amarelo	6																				
Preto	7																				
Branco	8																				
Cinzentos	9																				

Comando:	RV.COLORINPUT
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

RV.COLORINPUT.RED

Comando:	RV.COLORINPUT.RED
Sintaxe de comando:	RV.COLORINPUT.RED
Amostra de Código:	Send ("READ RV.COLORINPUT.RED") Get (R)
Intervalo:	0 - 255
Descreve:	Deteta a intensidade de componentes de superfície individuais vermelhos. Os resultados estão no intervalo 0-255.
Resultado:	Retorna o valor "vermelho" do sensor de cor atual.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

RV.COLORINPUT.GREEN

Comando:	RV.COLORINPUT.GREEN
Sintaxe de comando:	RV.COLORINPUT.GREEN
Amostra de Código:	Send ("READ RV.COLORINPUT.GREEN") Get (G)
Intervalo:	0 - 255
Descreve:	Deteta a intensidade de componentes de superfície individuais verdes. Os resultados estão no intervalo 0-255.

Comando:	RV.COLORINPUT.GREEN
Resultado:	Retorna o valor "verde" do sensor de cor atual.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

RV.COLORINPUT.BLUE

Comando:	RV.COLORINPUT.BLUE
Sintaxe de comando:	RV.COLORINPUT.BLUE
Amostra de Código:	Send ("READ RV.COLORINPUT.BLUE") Get (B)
Intervalo:	0 - 255
Descreve:	Deteta a intensidade de componentes de superfície individuais azuis. Os resultados estão no intervalo 0-255.
Resultado:	Retorna o valor "azul" do sensor de cores atual.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

RV.COLORINPUT.GRAY

Comando:	RV.COLORINPUT.GRAY
Sintaxe de comando:	RV.COLORINPUT.GRAY
Amostra de Código:	Send ("READ RV.COLORINPUT.GRAY") Get (G)
Intervalo:	0 - 255
Descreve:	Deteta o cinza da superfície. O resultado estará no intervalo 0-255.

Comando:	RV.COLORINPUT.GRAY
Resultado:	Retorna um valor interpolado de "escala de cinza" com base em $0,3 \times \text{vermelho} + 0,59 \times \text{verde} + 0,11 \times \text{azul}$ 0-preto, 255 - branco.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

RV Settings...

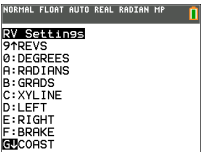
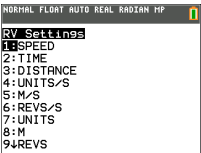
RV Settings Commands

O menu de Configurações do Rover contém outros comandos que suportam comandos RV, tais como FORWARD ou BACKWARD.

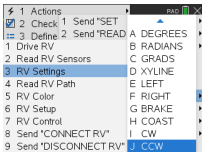
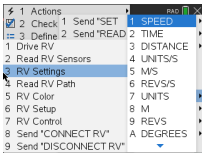
- RV Settings...

- RV Settings
 - SPEED
 - TIME
 - DISTANCE
 - UNIT/S
 - M/S
 - REV/S
 - UNITS
 - M
 - REVS
 - DEGREES
 - RADIANS
 - GRADS
 - XYLINE
 - LEFT
 - RIGHT
 - BRAKE
 - COAST
 - CW
 - CCW

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



SPEED

Comando:	SPEED
Sintaxe de comando:	SPEED
Amostra de Código:	SPEED
Intervalo:	N/D

Comando:	SPEED
Descreve:	A velocidade pode ser dada (0,20 m / seg, por defeito, o máximo é 0,23 m / seg, o mínimo é 0,14 m / seg) e especificada em metros/segundo, unidade/segundo, rotações/segundo ou pés/segundo.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

TIME

Comando:	TIME
Sintaxe de comando:	TIME
Amostra de Código:	TIME
Intervalo:	N/D
Descreve:	.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

DISTANCE

Comando:	DISTANCE
Sintaxe de comando:	DISTANCE
Amostra de Código:	DISTANCE
Intervalo:	N/D
Descreve:	
Resultado:	

Comando:	DISTANCE
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

UNIT/S

Comando:	UNIT/S
Sintaxe de comando:	UNIT/S
Amostra de Código:	UNIT / S
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

M/S

Comando:	M/S
Sintaxe de comando:	M/S
Amostra de Código:	M / S
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

REV/S

Comando:	REV/S
Sintaxe de comando:	REV/S
Amostra de Código:	REV / S
Intervalo:	N/D
Descreve:	
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

UNITS

Comando:	UNITS
Sintaxe de comando:	UNITS
Amostra de Código:	UNITS
Intervalo:	N/D
Descreve:	
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

M

Comando:	M
Sintaxe de comando:	M
Amostra de Código:	M

Comando:	M
Intervalo:	N/D
Descreve:	
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

REVS

Comando:	REVS
Sintaxe de comando:	REVS
Amostra de Código:	REVS
Intervalo:	N/D
Descreve:	Retorna lista de rotações feitas pela roda.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

DEGREES

Comando:	DEGREES
Sintaxe de comando:	DEGREES
Amostra de Código:	DEGREES
Intervalo:	N/D
Descreve:	
Resultado:	

Comando:	DEGREES
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

RADIANS

Comando:	RADIANS
Sintaxe de comando:	RADIANS
Amostra de Código:	RADIANS
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

GRADS

Comando:	GRADOS
Sintaxe de comando:	GRADS
Amostra de Código:	GRADS
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

XYLINE

Comando:	XYLINE
Sintaxe de comando:	XYLINE
Amostra de Código:	XYLINE
Intervalo:	N/D
Descreve:	
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

LEFT

Comando:	LEFT
Sintaxe de comando:	LEFT
Amostra de Código:	LEFT
Intervalo:	N/D
Descreve:	
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

RIGHT

Comando:	RIGHT
Sintaxe de comando:	RIGHT
Amostra de Código:	RIGHT

Comando:	RIGHT
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

BRAKE

Comando:	TRAVÃO
Sintaxe de comando:	BRAKE
Amostra de Código:	BRAKE
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

COAST

Comando:	COAST
Sintaxe de comando:	COAST
Amostra de Código:	COAST
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	

Comando:	COAST
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

CW

Comando:	CW
Sintaxe de comando:	CW
Amostra de Código:	CW
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>CW.b (o valor é positivo) = A roda gira no sentido horário, direção para trás</p> <p>CW.f (o valor é positivo) = A roda gira no sentido horário, direção para a frente</p> <p>CW.f (o valor é negativo) = A roda gira no sentido horário, direção para a frente</p>
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

CCW

Comando:	CCW
Sintaxe de comando:	CCW
Amostra de Código:	CCW
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>CCW.f (o valor é positivo) = A roda gira no sentido anti-horário, direção em frente</p> <p>CCW.b (o valor é positivo) = A roda gira no sentido anti-horário,</p>

Comando:	CCW
	<p>direção para trás</p> <p>CWW.b (o valor é negativo) = A roda gira no sentido anti-horário, direção para trás</p>
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

Read RV Path...

Reading WAYPOINT and PATH

Rastrear o Caminho RV

Para suportar a análise do Rover durante e após um funcionamento, o sketch medirá automaticamente as seguintes informações para cada comando de Condução:

- Coordenada X no referencial virtual
- Coordenada Y no referencial virtual
- Tempo em segundos que o comando atual tem estado a executar.
- Distância em unidades de coordenadas para o segmento do caminho.
- Direção em graus (termos absolutos medidos no sentido anti-horário com o eixo X como 0 graus.
- Rotações pela roda na execução do comando atual
- O número do comando, rastreia o número de comandos executados, começa com 0.

Os valores de Caminho serão armazenados em listas, começando com os segmentos associados com os primeiros comandos e indo para os segmentos associados aos comandos mais recentes.

O comando de condução em andamento, a **LOCALIZAÇÃO**, atualizará repetidamente o último elemento nas listas de Caminho, à medida que o Rover avança em direção ao último ponto de interesse.

Quando um comando de unidade é completado, uma nova localização é iniciada e a dimensão das listas de Caminho é incrementada.

Nota: Isso implica que, quando todos os comandos da unidade na fila estiverem concluídos, será iniciada automaticamente outra localização para o estado parado. Isto é semelhante à posição inicial onde o RV está parado e a contar o tempo.

Número máximo de locais: 80

Posição RV e Caminho

- Capacidade de ler coordenadas X, Y, Direção, Tempo e Distância para cada comando de condução em execução.
- Armazena o histórico de caminho em listas para traçar e analisar

Nota: A escala do referencial pode ser definida pelo utilizador, sendo por defeito de 10 cm por unidade. O utilizador terá opções para definir a origem do referencial

• Read RV Path...

- Send("READ...
 - RV.WAYPOINT.XYTHDRN
 - RV.WAYPOINT.PREV
 - RV.WAYPOINT.CMDNUM
 - RV.PATHLIST.X
 - RV.PATHLIST.Y
 - RV.PATHLIST.TIME
 - RV.PATHLIST.HEADING
 - RV.PATHLIST.DISTANCE
 - RV.PATHLIST.REVS
 - RV.PATHLIST.CMDNUM
 - RV.WAYPOINT.X
 - RV.WAYPOINT.Y
 - RV.WAYPOINT.TIME
 - RV.WAYPOINT.HEADING
 - RV.WAYPOINT.DISTANCE
 - RV.WAYPOINT.REVS

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN MP
Send("READ
1:RV.WAYPOINT.XYTHDRN
2:RV.WAYPOINT.PREV
3:RV.WAYPOINT.CMDNUM
4:RV.PATHLIST.X
5:RV.PATHLIST.Y
6:RV.PATHLIST.TIME
7:RV.PATHLIST.HEADING
8:RV.PATHLIST.DISTANCE
9:RV.PATHLIST.REVS
```

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN MP
Send("READ
8:RV.PATHLIST.DISTANCE
9:RV.PATHLIST.REVS
0:RV.PATHLIST.CMDNUM
A:RV.WAYPOINT.X
B:RV.WAYPOINT.Y
C:RV.WAYPOINT.TIME
D:RV.WAYPOINT.HEADING
E:RV.WAYPOINT.DISTANCE
F:RV.WAYPOINT.REVS
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check
3 Define
4 Drive RV
5 RV Settings
6 RV Color
7 RV Path
8 Send "CONJ A
9 Send "DISC
1 RV.WAYPOINT.XYTHDRN
2 RV.WAYPOINT.PREV
3 RV.WAYPOINT.CMDNUM
4 RV.PATHLIST.X
5 RV.PATHLIST.Y
6 RV.PATHLIST.TIME
7 RV.PATHLIST.HEADING
8 RV.PATHLIST.DISTANCE
9 RV.PATHLIST.REVS
RV.PATHLIST.CMDNUM
```

RV.WAYPOINT.XYTHDRN

Comando:	RV.WAYPOINT.XYTHDRN
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.XYTHDRN
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.XYTHDRN")</code>
Exemplo:	Obter a distância percorrida em direção ao ponto de interesse atual do último ponto de interesse
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.XYTHDRN") Get (L₁) (L₁) (5) ->D</code>
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.XYTHDRN - lê a coordenada x, coordenada y, tempo, direção, distância percorrida, número de revoluções da roda, número de comando da localização atual. Retorna uma lista com todos estes valores como elementos.
Resultado:	Retorna uma lista do ponto de interesse atual com as coordenadas X, Y, tempo, direção, distância, revoluções e número de comando.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.PREV

Comando:	RV.WAYPOINT.PREV
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.PREV
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.PREV")</code>
Exemplo:	Obter a distância percorrida durante o ponto de interesse anterior.
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.PREV") Get (L₁) (L₁) (5) ->D</code>

Comando:	RV.WAYPOINT.PREV
Intervalo:	N/D
Describe:	READ RV.WAYPOINT.PREV - lê a coordenada x, coordenada y, tempo, direção, distância percorrida, número de revoluções da roda, número de comando da localização anterior. Retorna uma lista com todos estes valores como elementos.
Resultado:	Retorna uma lista do ponto de interesse anterior com as coordenadas X, Y, tempo, direção, distância, revoluções e número de comando.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.CMDNUM

Comando:	RV.WAYPOINT.CMDNUM
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.CMDNUM
Amostra de Código:	Send ("READ RV.WAYPOINT.CMDNUM")
Exemplo:	<p>Programa para determinar se um comando de condução foi concluído sem se referir a um número de comando específico.</p> <p>Nota: a Espera destina-se a aumentar a probabilidade de obter uma diferença no Número de Comando.</p>
Amostra de Código:	<pre>Send ("RV FORWARD 10") Send ("READ RV.WAYPOINT.CMDNUM") Get (M) M->N Enquanto M=N Send ("READ RV.WAYPOINT.CMDNUM") Get (N) End Mostra "Comando de Condução está concluído"</pre>

Comando:	RV.WAYPOINT.CMDNUM
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.CMDNUM - retorna o último número de comando da localização atual.
Resultado:	Retorna um valor de 0 se o RV estiver a funcionar atualmente num comando e estiver em movimento ou a executar uma operação STAY. Este comando retornará um valor de 1 quando TODAS as operações em fila forem concluídas, nada permanecerá na fila de comando e a operação atual for concluída (e imediatamente após CONNECT RV).
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.X

Comando:	RV.PATHLIST.X
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.X
Amostra de Amostras:	Send ("READ RV.PATHLIST.X")
Exemplo:	Programa para traçar o caminho RV no ecrã gráfico
Amostra de Amostras:	Plot1(xyLine, L ₁ , L ₂ , "", BLUE) Send ("READ RV.PATHLIST.X") Get (L1) Send ("READ RV.PATHLIST.Y") Get (L2) DispGraph
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.X - retorna uma lista de valores X desde o início e incluindo o valor atual X da localização.
Resultado:	Retorna uma lista das coordenadas X atravessadas desde o último RV.PATH CLEAR ou do CONNECT RV inicial.

Comando:	RV.PATHLIST.X
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.Y

Comando:	RV.PATHLIST.Y
Comando Sintaxe:	RV.PATHLIST.Y
Amostra de Código:	Send ("READ RV.PATHLIST.Y")
Exemplo:	Programa para traçar o caminho RV no ecrã gráfico
Amostra de Código:	Plot1(xyLine, L ₁ , L ₂ , "", BLUE) Send ("READ RV.PATHLIST.Y") Get (L1) Send ("READ RV.PATHLIST.X") Get (L2) DispGraph
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.Y - retorna uma lista de valores de Y desde o início até ao valor atual Y da localização.
Resultado:	Retorna uma lista das coordenadas Y atravessadas desde o último RV.PATH CLEAR ou do CONNECT RV inicial.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.TIME

Comando:	RV.PATHLIST.TIME
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.TIME
Amostra de	Send "READ RV.PATHLIST.TIME"

Comando:	RV.PATHLIST.TIME
Código:	
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.TIME - retorna uma lista do tempo em segundos desde o início e incluindo o valor atual de tempo do da localização.
Resultado:	Retorna uma lista dos tempos de viagem cumulativos para cada Ponto de Interesse.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.HEADING

Comando:	RV.PATHLIST.HEADING
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.HEADING
Amostra de Código:	Send "READ RV.PATHLIST.HEADING"
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.HEADING - retorna uma lista das direções desde o início e incluindo o valor atual de direção da localização.
Resultado:	Retorna uma lista das direções angulares acumuladas.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.DISTANCE

Comando:	RV.PATHLIST.DISTANCE
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.DISTANCE
Exemplo:	Obter a distância acumulada percorrida desde o início de uma viagem pelo RV

Comando:	RV.PATHLIST.DISTANCE
Amostra de Código:	Send "READ RV.PATHLIST.DISTANCE" Get (L_1) sum (L_1)
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.DISTANCE - retorna uma lista das distâncias percorridas desde o início e incluindo o valor atual da distância da localização.
Resultado:	Retorna lista das distâncias acumuladas percorridas.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.REVS

Comando:	RV.PATHLIST.REVS
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.REVS
Amostra de Código:	Send "READ RV.PATHLIST.REVS"
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.REVS - retorna uma lista do número de revoluções percorridas desde o início e incluindo o valor atual de revoluções da localização.
Resultado:	Retorna lista de rotações feitas pela roda.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.CMDNUM

Comando:	RV.PATHLIST.CMDNUM
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.CMDNUM

Comando:	RV.PATHLIST.CMDNUM
Amostra de Código:	Send "READ RV.PATHLIST.CMDNUM"
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.CMDNUM - retorna uma lista de números de comando para o caminho
Resultado:	<p>Devolve uma lista de comandos usados para viajar para o ponto de interesse atual.</p> <p>0 - Início dos Pontos de Interesse (se a primeira ação for STAY, então não é dado o START, em vez disso será exibido STAY).</p> <p>1 - Viajar para a frente</p> <p>2 - Viajar para trás</p> <p>3 - Movimento de rotação à esquerda</p> <p>4 - Movimento de rotação à direita</p> <p>5 - Movimento de viragem à esquerda</p> <p>6 - Movimento de viragem à direita</p> <p>7 - Permanecer (sem movimento) o tempo que o RV permanece na posição atual é dado na lista TEMPO.</p> <p>8 - O RV está atualmente em movimento neste ponto de interesse transversal.</p>
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.X

Comando:	RV.WAYPOINT.X
Comando Sintaxe:	RV.WAYPOINT.X
Amostra de Amostras:	Send ("READ RV.WAYPOINT.X")
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.X - retorna a coordenada x da localização atual.
Resultado:	Retorna a coordenada X do ponto de interesse atual.

Comando:	RV.WAYPOINT.X
Tipo ou Endereçável Componente:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.Y

Comando:	RV.WAYPOINT.Y
Comando Sintaxe:	RV.WAYPOINT.Y
Amostra de Amostras:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.Y")</code>
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.Y - retorna a coordenada y da localização atual.
Resultado:	Retorna a coordenada Y do ponto de interesse atual.
Tipo ou Endereçável Componente:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.TIME

Comando:	RV.WAYPOINT.TIME
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.TIME
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.TIME")</code>
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.TIME - retorna o tempo gasto a viajar da localização anterior à atual
Resultado:	Retorna o valor cumulativo do tempo de viagem do ponto de interesse em segundos.
Tipo ou	Retorna dados

Comando:	RV.WAYPOINT.TIME
Componente endereçável:	

RV.WAYPOINT.HEADING

Comando:	RV.WAYPOINT.HEADING
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.HEADING
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.HEADING")</code>
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.HEADING - retorna a direção absoluta da localização
Resultado:	Retorna a direção absoluta atual em graus. (+ h = sentido anti-horário, -h = sentido horário).
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.DISTANCE

Comando:	RV.WAYPOINT.DISTANCE
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.DISTANCE
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.DISTANCE")</code>
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.DISTANCE - retorna a distância percorrida entre a localização anterior e a atual
Resultado:	Retorna a distância total acumulada percorrida em metros.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.REVS

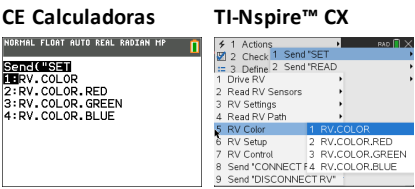
Comando:	RV.WAYPOINT.REVS
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.REVS
Amostra de Código:	Send ("READ RV.WAYPOINT.REVS")
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.REVS - retorna o número de revoluções necessárias para viajar entre a localização anterior e a atual
Resultado:	Retorna as revoluções totais das rodas realizadas para percorrer a distância cumulativa até ao ponto de interesse atual.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV Color...

Send("SET Commands

LED RGB no Rover - Isto suporta os mesmos comandos e parâmetros que o LED RGB no TI-Innovator™ Hub.

- RV Color...
 - Send("SET
 - RV.COLOR
 - RV.COLOR.RED
 - RV.COLOR.GREEN
 - RV.COLOR.BLUE



RV.COLOR

Comando:	RV.COLOR
Sintaxe de comando:	RV.COLOR
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.COLOR [SET] RV.COLOR rr gg bb [[BLINK] b [[TIME] s.ss]]</pre>
Intervalo:	N/D
Describe:	Define a cor RGB a ser exibida no LED RGB do Rover. A mesma sintaxe que para todas as operações LED RGB com COR, etc.
Resultado:	Retorna a cor RGB atual, como uma lista de três elementos, que está a ser exibida no LED RGB do Rover
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV.COLOR.RED

Comando:	RV.COLOR.RED
Sintaxe de comando:	RV.COLOR.RED

Comando:	RV.COLOR.RED
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.COLOR.RED [SET] RV.COLOR.RED rr [[BLINK] b [[TIME] s.ss]]</pre>
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	Define a cor VERMELHA a ser exibida no LED RGB do Rover.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV.COLOR.GREEN

Comando:	RV.COLOR.GREEN
Sintaxe de comando:	RV.COLOR.GREEN
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.COLOR.GREEN [SET] RV.COLOR.GREEN gg [[BLINK] b [[TIME] s.ss]]</pre>
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	Define a cor VERDE a ser exibida no LED RGB do Rover.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV.COLOR.BLUE

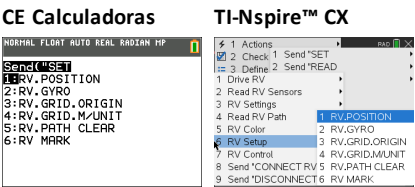
Comando:	RV.COLOR.BLUE
Sintaxe de	RV.COLOR.BLUE

Comando:	RV.COLOR.BLUE
comando:	
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.COLOR.BLUE [SET] RV.COLOR.BLUE bb [[BLINK] b [[TIME] s.ss]]</pre>
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	Define a cor AZUL a ser exibida no LED RGB do Rover.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV Setup...

Send("SET Commands

- RV Setup...
 - Send("SET
 - RV.POSITION
 - RV.GYRO
 - RV.GRID.ORIGIN
 - RV.GRID.M/UNIT
 - RV.PATH CLEAR
 - RV MARK



RV.POSITION

Comando:	RV.POSITION
Sintaxe de comando:	RV.POSITION
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.POSITION" [SET] RV.POSITION xxx yyy [hhh [[DEGREES] RADIANS GRADIANS]]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	Define a posição da coordenada e, opcionalmente, a direção do Rover no referencial virtual.
Resultado:	A configuração do Rover é atualizada.
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

RV.GYRO

Comando:	RV.GYRO
Comando Sintaxe:	RV.GYRO
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.GYRO"</pre>

Comando:	RV.GYRO
Intervalo:	N/D
Describe:	Define o Giroscópio integrado.
Resultado:	
Tipo ou Endereçável Componente:	Controlo (para o Giroscópio)

RV.GRID.ORIGIN

Comando:	RV.GRID.ORIGIN
Sintaxe de comando:	RV.GRID.ORIGIN
Amostra de Código:	Send "SET RV.GRID.ORIGIN" [SET} RV.GRID.ORIGIN
Intervalo:	N/D
Describe:	Define RV como estando no ponto de origem da referencial atual, (0,0). A "direção" é definida como 0.0, resultando na posição atual do RV agora configurado para apontar um eixo x virtual em direção a valores positivos de x.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

RV.GRID.M/UNIT

Comando:	RV.GRID.M/UNIT
Sintaxe de comando:	RV.GRID.M/UNIT
Amostra de Código:	Send "SET RV.GRID.M/UNIT" [SET] RV.GRID.M/UNIT nnn

Comando:	RV.GRID.M/UNIT
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>Defina o tamanho de uma "unidade de grade" na grade virtual. Esta configuração é usada pela Rover ao dirigir na grade virtual.</p> <p>O valor padrão é 0.1 (0.1M ou 10 cm por unidade de grade). Um valor de 0,05 significa 5 cm por unidade de grade. Um valor de 5 significa 5M por unidade de grade.</p> <p>O valor máximo permitido é 10,0 (para 10 metros por unidade de grade) eo menor valor permitido é 0,01 (para 1 cm por unidade de grade).</p>
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

RV.PATH CLEAR

Comando:	RV.PATH CLEAR
Sintaxe de comando:	RV.PATH CLEAR
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.PATH CLEAR" [SET] RV.PATH CLEAR</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>Limpa qualquer informação de caminho / localização pré-existente. Recomendado antes de fazer uma sequência de operações de movimento onde seja desejada a informação da localização / lista do caminho.</p>
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

RV MARK

Comando:	RV MARK
Sintaxe de	RV MARK

Comando:	RV MARK
comando:	
Amostra de Código:	<p>Send "SET RV MARK"</p> <p>[SET] RV MARK [[TIME] s.ss]</p>
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>Ativa o RV para fazer uma "marca" com uma caneta no intervalo de tempo especificado (1 segundo, por defeito, se não for especificado).</p> <p>Um valor de tempo de 0,0 DESLIGA a marcação.</p> <p>A marcação acontece APENAS se o Rover se estiver a mover para a frente.</p>
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Configuração (para Rover)

RV Control...

SEND(" Commands

Comandos de roda e outros comandos relevantes para a aprendizagem de bases sobre o veículo Rover.

- RV Control...
 - Send("
 - SET RV.MOTORS
 - SET RV.MOTOR.L
 - SET RV.MOTOR.R
 - SET RV.ENCODERSGYRO 0
 - READ RV.ENCODERSGYRO
 - READ RV.GYRO
 - READ RV.DONE
 - READ RV.ETA



SET RV.MOTORS

Comando:	SET RV.MOTORS
Sintaxe de comando:	SET RV.MOTORS
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.MOTORS" [SET] RV.MOTORS [LEFT] [CW CCW] <pwm value BRAKE COAST> [RIGHT] [CW CCW] <pwm value BRAKE COAST> [DISTANCE ddd [M [UNITS] REV FT]] [TIME s.ss]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>Define os valores de PWM do lado esquerdo ou direito ou ambos. Valores negativos implicam CCW e valores positivos implicam CW. Esquerda CW=movimento para trás. Esquerda CCW=movimento para a frente. Direita CW=movimento para a frente, Direita CCW=movimento para trás. Os valores PWM devem ser numéricos desde -255 to +255, ou palavras-chave "COAST" (DESLIZE) ou "BRAKE" (TRAVÃO). O valor de 0 é parar (deslize).</p> <p>A utilização da opção DISTÂNCIA só está disponível se o RV estiver</p>

Comando:	SET RV.MOTORS
	conectado com todos os sensores. CONECTAR MOTORES RV significa que nenhum sensor está disponível para medir a distância, por isso a opção DISTÂNCIA é um erro nesta instância.
Resultado:	Ambos os motores ESQUERDO e DIREITO, geridos como um único objeto para uso de controlo direto (avançado).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

SET RV.MOTOR.L

Comando:	SET RV.MOTOR.L
Sintaxe de comando:	SET RV.MOTOR.L
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.MOTOR.L" [SET] RV.MOTOR.L [CW CCW] <+/-pwm value BRAKE COAST> [TIME s.ss] [DISTANCE ddd [[UNITS] M REV FT]]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	Define o valor do PWM direto do motor esquerdo. CCW = frente, CW = trás, valor negativo pwm = frente, positivo = trás. Opção de TEMPO disponível em todos os modos, opção de DISTÂNCIA apenas disponível quando o RV está totalmente conectado (não a opção MOTORES RV).
Resultado:	Motor de roda esquerda e controlo para uso de controlo direto (avançado).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

SET RV.MOTOR.R

Comando:	SET RV.MOTOR.R
Sintaxe de comando:	SET RV.MOTOR.R

Comando:	SET RV.MOTOR.R
Amostra de Código:	Send "SET RV.MOTOR.R" [SET] RV.MOTOR.R [CW CCW] <+/-pwm value BRAKE COAST> [TIME s.ss] [DISTANCE ddd [[UNITS] M REV FT]]
Intervalo:	N/D
Descreve:	Define o valor do PWM direto do motor direito. CCW = frente, CW = trás, valor negativo pwm = frente, positivo = trás. Opção de TEMPO disponível em todos os modos, opção de DISTÂNCIA apenas disponível quando o oRV está totalmente conectado (não a opção MOTORES RV).
Resultado:	Motor de roda direita e controlo para uso de controlo direto (avançado).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

SET RV.ENCODERSGYRO 0

Comando:	SET RV.ENCODERSGYRO 0
Comando Sintaxe:	SET RV.ENCODERSGYRO 0
Amostra de Código:	Send "SET RV.ENCODERSGYRO 0"
Intervalo:	N/D
Descreve:	Repõe o codificador esquerdo e direito, juntamente com o giroscópio e informações de tempo de operação.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

READ RV.ENCODERSGYRO

Comando:	READ RV.ENCODERSGYRO
Sintaxe de comando:	READ RV.ENCODERSGYRO
Amostra de Código:	Send "READ RV.ENCODERSGYRO"
Intervalo:	N/D
Descreve:	O codificador esquerdo e direito, juntamente com o giroscópio e informações de tempo de operação.
Resultado:	Lista de valores do atual codificador esquerdo e direito, juntamente com giroscópio e informações de tempo de operação
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando READ do Rover é executado imediatamente.

READ RV.GYRO

Comando:	READ RV.GYRO
Sintaxe de comando:	READ RV.GYRO
Amostra de Código:	Send "READ RV.GYRO" READ RV.GYRO [[DEGREES] RADIANS GRADIANS]
Intervalo:	N/D
Descreve:	O giroscópio é usado para manter a posição do Rover enquanto está em movimento. Também pode ser usado para medir a mudança de ângulo durante as viragens. O giroscópio está pronto para usar depois do comando CONNECT RV ser processado. O objeto GIROSCÓPIO deve ser utilizável mesmo quando o RV não estiver em movimento.
Resultado:	Retorna o desvio angular do sensor de giroscópio atual de 0,0, lendo parcialmente o desvio compensado.
Tipo ou	Controlo

Comando:	READ RV.GYRO
Componente endereçável:	Nota: Este comando READ do Rover é executado imediatamente.

READ RV.DONE

Comando:	READ RV.DONE
Sintaxe de comando:	READ RV.DONE
Exemplo de Código:	Enviar ("READ RV.DONE")
Exemplo:	RV.DONE como identificação de RV.WAYPOINT.CMDNUM
Exemplo de Código:	<pre> Para n,1,16 Send "RV FORWARD 0.1" Send "RV LEFT" EndFor @ Aguardar que Rover termine condução Send "READ RV.DONE" Get d Sendo d=0 Send "READ RV.DONE" Get d Wait 0.1 EndWhile Enviar "READ RV.PATHLIST" Obter L </pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	RV.DONE como identificação de RV.WAYPOINT.CMDNUM Para melhorar a utilização de uma nova variável de estado, foi criado o comando denominado RV.DONE . Esta é uma identificação de RV.WAYPOINT.CMDNUM .
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

Ver também: RV.WAYPOINT.CMDNUM

READ RV.ETA

Comando:	READ RV.ETA
Sintaxe de comando:	READ READ RV.ETA
Exemplo de Código:	Enviar ("READ RV.ETA")
Exemplo:	A amostra de código abaixo apresenta o tempo estimado para realizar a coordenada (4,4)
Exemplo de Código:	Enviar "RV TO XY 4 4" Enviar "READ RV.ETA" Obter eta Exibir eta
	Nota: Este valor não será exato. Irá depender da superfície para um, mas será uma estimativa suficientemente próxima para as aplicações esperadas. O valor será o tempo em segundos, com uma unidade mínima de 100 ms.
Exemplo	Se for emitido um comando READ diferente, o valor da variável é substituído com a informação solicitada.
Exemplo de Código:	Enviar "RV TO XY 3 4" Enviar "READ BRIGHTNESS" Obter eta
	Nota: eta - irá conter o valor do sensor BRIGHTNESS , não a variável RV.ETA
Intervalo:	N/D
Descreve:	Calcula o tempo estimado para concluir cada comando Rover.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

Exemplo de programa:

Definir RGB para vermelho enquanto avança, verde para voltar.

Exemplo de Código:	<pre>Para n,1, 4 Enviar "RV FORWARD" Enviar "READ RV.ETA" Obter eta Enviar "SET COLOR 255 0 0" Wait eta Send "RV LEFT" Enviar "READ RV.ETA" Obter eta Enviar "SET COLOR 0 255 0" Wait eta EndFor</pre>
---------------------------	--

Send "CONNECT RV"

SEND("CONNECT RV") Commands

CONNECT RV - inicializa as conexões de hardware.

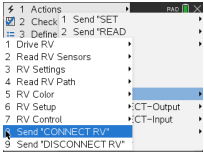
- Conecta o RV e as entradas e saídas incorporadas no RV.
- Redefine o Caminho e a Origem do referencial.
- Define as unidades para metro como predefinidas.
- **Send("CONNECT RV")**

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
EDIT MENU: Colinha1 (F5)

PROGRAM:P
:Send("CONNECT RV")
```

TI-Nspire™ CX



CONNECT RV

Comando:	CONNECT RV
Sintaxe de comando:	CONNECT RV [MOTORS]
Amostra de Código:	Send "CONNECT RV" Send "CONNECT RV MOTORS"
Intervalo:	N/D
Descreve:	O comando "CONNECT RV" configura o software TI-Innovator™ Hub para trabalhar com o TI-Innovator™ Rover. Estabelece as conexões para os vários dispositivos no Rover - dois motores, dois codificadores, um giroscópio, um LED RGB e um sensor de cor. Também limpa os vários contadores e valores dos sensores. O parâmetro 'MOTORS' opcional configura apenas os motores e permite o controlo direto de motores sem os periféricos adicionais.
Resultado:	Conecta o Veículo Rover ao TI-Innovator™ Hub. Isto estabelece conexões com o driver do motor, sensor de cor, giroscópio, sensor ultrassónico e LED RGB. O Rover está agora pronto para ser programado
Tipo ou Componente endereçável:	Todos os componentes do Rover - dois motores, dois codificadores, um giroscópio, um LED RGB e um sensor de cor.

Send "DISCONNECT RV"

SEND("DISCONNECT RV") Commands

DISCONNECT RV - desconecta todos os periféricos de hardware do Hub.

Formato: Send("DISCONNECT RV")

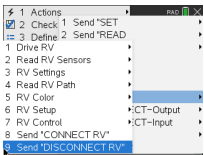
- Send("DISCONNECT RV")

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
UNIT: RPM (Clocks) (1/s)

PROGRAM:P
:Send("DISCONNECT RV")
```

TI-Nspire™ CX



DISCONNECT RV

Comando:	DISCONNECT RV
Sintaxe de comando:	DISCONNECT RV
Amostra de Código:	Send "DISCONNECT RV" DISCONNECT RV
Intervalo:	N/D
Descreve:	O comando "DISCONNECT RV" remove as conexões lógicas entre o TI-Innovator™ Hub e o TI-Innovator™ Rover. Também limpa os contadores e os valores dos sensores. Permite o uso da placa de ensaio do TI-Innovator™ Hub com outros dispositivos.
Resultado:	O TI-Innovator™ Hub está agora desconectado logicamente do TI-Innovator™ Rover.
Tipo ou Componente endereçável:	N/D

CONNECT-Output

CONNECT associa um determinado controlo ou sensor a um pin ou porta no TI-Innovator. Se o controlo o sensor especificado estiver a ser utilizado, será gerado um erro. Se o pin ou porta especificada no comando **CONNECT** estiver atualmente a ser utilizada, será gerado um erro.

O comando **CONNECT** não gera uma resposta ativa, mas podem ocorrer diversos erros durante uma tentativa de conexão, tais como pin em utilização, não suportado, opções inválidas, opções incorretas, etc.

CONNECT “algo” [TO] IN1/IN2/IN3/OUT1/OUT2/OUT3/BB1

Comando:	CONNECT
Sintaxe de comando:	CONNECT
Intervalo:	
Descreve:	Associa um sensor ou controlo a uma determinada porta ou pin(s). Coloca o(s) respetivo(s) pin(s) em utilização
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
Send("CONNECT
1: LED
2: RGB
3: SPEAKER
4: POWER
5: SERVO, CONTINUOUS
6: ANALOG, OUT
7: VIB. MOTOR
8: BUZZER
9: RELAY
```

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
Send("CONNECT
6: ANALOG, OUT
7: VIB. MOTOR
8: BUZZER
9: RELAY
0: SERVO
A: SQUAREWAVE
B: DIGITAL, OUT
C: BBPORT
D: Send("CONNECT
```

TI-Nspire™ CX

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
Send("CONNECT
1: LED
2: RGB
3: SPEAKER
4: POWER
5: SERVO, CONTINUOUS
6: ANALOG, OUT
7: VIB. MOTOR
8: BUZZER
9: RELAY
```

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
Send("CONNECT
6: ANALOG, OUT
7: VIB. MOTOR
8: BUZZER
9: RELAY
0: SERVO
A: SQUAREWAVE
B: DIGITAL, OUT
C: BBPORT
D: Send("CONNECT
```

LED i [TO] OUT n/BB n

Comando:	LED i [TO] OUT n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT LED i [TO] OUT n/BB n

Comando:	LED i [TO] OUT n/BB n
Intervalo:	
Descreve:	<p>Este objeto permite a capacidade de ligar objetos LED externos. O objeto LED está ligado a uma função PWM (se disponível e se o pin onde está ligado o suportar) ou a um pin de saída digital que será impulsionado a um ciclo de funcionamento de 50%; ou a velocidade de intermitência especificada se houver uma especificada na operação SET.</p> <p>CONNECT LED 1i [TO] BB3 CONNECT LED 2i [TO] OUT1</p>
Resultado:	LED ligado a porta específica.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

RGB i / COLOR [TO] BB r BB g BB b

Comando:	RGB i / COLOR [TO] BB r BB g BB b
Sintaxe de comando:	CONNECT RGB i / COLOR [TO] BB r BB g BB b
Intervalo:	
Descreve:	<p>Conecta um RGB LED a três pinos com capacidade PWM. Se não estiverem disponíveis pinos PWM suficiente para mapear uma função PWM, será apresentado um erro. Para conectar um RGB externo, o RGB LED interno deve ser desconectado (DISCONNECT) antes de se tentar conectar o RGB externo.</p> <p>CONNECT RGB 1 [TO] BB8 BB9 BB10</p>
Resultado:	pinos digitais que suportam PWM.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SPEAKER i [TO] OUT n/BB n

Comando:	SPEAKER i [TO] OUT n/BB n
Sintaxe de	CONNECT SPEAKER i [TO] OUT n/BB n

Comando:	SPEAKER i [TO] OUT n/BB n
comando:	
Intervalo:	
Descreve:	Liga uma coluna externa para geração de som. Requer um pin de saída digital. CONNECT SPEAKER 1 [TO] OUT 1 CONNECT SPEAKER i [TO] BB 3
Resultado:	Liga uma coluna a uma porta ou pin de saída digital.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

ALIMENTAÇÃO

Comando:	CONNECT POWER n [TO] OUT1/OUT2/OUT3
Sintaxe de comando:	CONNECT POWER n [TO] OUT1/OUT2/OUT3
Intervalo	
Descreve:	Conecta um objeto de POWER a uma porta de saída analógica específica. O valor padrão de PWM é zero.
Resultado:	O dispositivo de POWER nomeado pode ser usado no programa após um comando CONNECT .
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SERVO.CONTINUOUS i [TO] BB 6

Comando:	SERVO.CONTINUOUS i [TO] BB 6
Sintaxe de comando:	CONNECT SERVO.CONTINUOUS i [TO] BB 6
Intervalo:	

Comando:	SERVO.CONTINUOUS i [TO] BB 6
Descreve:	Utilizado para conectar um servomotor de rastreamento normal ou um servomotor contínuo. Tem de ser fornecida alimentação externa antes de se tentar conectar o servomotor. CONNECT SERVO.CONTINUOUS i [TO] BB 6
Resultado:	Servomotor com movimento de -90 a 90 graus.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

ANALOG.OUT i [TO] OUT i/BB i

Comando:	ANALOG.OUT i [TO] OUT n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT ANALOG.OUT i [TO] OUT n/BB n
Intervalo:	
Descreve:	Liga um controlo de saída “analógico” genérico a um pin/porta que suporta entrada analógica. ANALOG.OUT partilha o espaço de número com os objetos DCMOTOR e SQUAREWAVE . CONNECT ANALOG.OUT i [TO] OUT 1 CONNECT ANALOG.OUT i [TO] BB 4 CONNECT ANALOG.OUT i [TO] BB 1
Resultado:	Liga saída analógica ao pin. Se o pin suporta a modulação de largura de pulso (PWM) de hardware, o objeto utiliza. Se o pin não suporta PWM gerada por hardware, o esboço irá gerar PWM em software a 490 Hz com o ciclo de funcionamento específico entre 0 (nada) e 255 (totalmente ligado).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

VIB.MOTOR

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] PWM
Comando	SET VIB.MOTOR i [TO] PWM

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] PWM
Sintaxe:	
Intervalo:	PWM de 0 (nada) a 255 (totalmente ligado)
Describe:	Interface de controlo do motor de vibração.
Resultado:	Vibrações: a intensidade é um valor entre 0 e 255.
Tipo ou Endereçável Componente:	Controlo

BUZZER i [TO] OUT n/BB n

Comando:	BUZZER i [TO] OUT n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT BUZZER i [TO] OUT n/BB n
Intervalo:	
Describe:	<p>Connecta um alarme ativo externo a um pin de saída digital. Os alarmes ativos reproduzem um som quando o seu sinal está definido para alto/ligado e param o som quando o sinal é descido para terra. Para alarmes piezo ou passivos, utiliza o tipo de objeto SPEAKER para permitir a geração de vários sons.</p> <p>CONNECT BUZZER i [TO] OUT1</p>
Resultado:	Alarmes ACTIVE ligados a um pin digital.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

RELAY i [TO] OUT n/BB n

Comando:	RELAY i [TO] OUT n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT RELAY i [TO] OUT n/BB n
Intervalo:	

Comando:	RELAY i [TO] OUT n/BB n
Descreve:	Com alimentação externa necessária, conecta um módulo de relé a um determinado pin de sinal de controlo. Uma vez que o controlo é digital, desde que uma alimentação externa esteja presente, pode ser utilizado qualquer pin. CONNECT RELAY 1 [TO] BB 3 CONNECT RELAY 1 [TO] OUT 2
Resultado:	Relés.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SERVO i [TO] OUT n

Comando:	SERVO i [TO] OUT n
Sintaxe de comando:	CONNECT SERVO i [TO] OUT n
Intervalo:	
Descreve:	Utilizado para conectar um servomotor de rastreio normal ou um servomotor contínuo. Tem de ser fornecida alimentação externa antes de se tentar conectar o servomotor. CONNECT SERVO 1 [TO] OUT 1
Resultado:	O servomotor está conectado à porta.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SQUAREWAVE i [TO] OUT n/BB n

Comando:	SQUAREWAVE i [TO] OUT n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT SQUAREWAVE i [TO] OUT n/BB n
Intervalo:	
Descreve:	Conecta um objeto de gerador de forma de onda digital gerada por software. Estes objetos partilham o espaço de número com os

Comando:	SQUAREWAVE i [TO] OUT n/BB n
	objetos de saída DCMOTOR e ANALOG.OUT . O pin associado está configurado como um sinal de saída digital. CONNECT SQUAREWAVE n [TO] BB 2
Resultado:	Onda quadrada de saída digital de 1 a 500 Hz.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.OUT i [TO] OUT n/BB n [[AS] OUTPUT]

Comando:	DIGITAL.OUT i [TO] OUT n/BB n [[AS] OUTPUT]
Sintaxe de comando:	CONNECT DIGITAL.OUT i [TO] OUT n/BB n
Intervalo:	
Descreve:	Connecta um objeto digital genérico a um pin ou porta especificado. O pin conectado é configurado como um sinal de saída digital, LOW predefinido ou um sinal de entrada digital, INPUT por predefinição sem pullup ou pulldown ativado. O número de índice pode referir-se a uma entrada ou uma saída. O índice é partilhado por ambos os itens, uma vez que um sinal DIGITAL pode ser uma entrada ou uma saída. CONNECT DIGITAL.OUT 1 [TO] OUT n/BB n
Resultado:	Liga o pin a um estado de saída predefinida de objeto digital, predefinição OUTPUT , baixo.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo/Sensor

BBPORT

Comando:	CONNECT BBPORT
Sintaxe de comando:	CONNECT BBPORT [valor MASK]
Intervalo:	
Descreve:	<p>Quando o MASK opcional não for especificado, este comando conecta todos os 10 pinos BB ao objeto BBPORT como pinos I/O digitais.</p> <p>O parâmetro opcional MASK pode ser usado para conectar de forma seletiva os pinos específicos. O valor mask pode ser especificado em formato decimal, binário ou hexadecimal. Por exemplo, 1023 ou 0X3FF seleciona todos os 10 pinos e é o valor mask interno padrão usado pelo objeto BBPORT se um MASK não for especificado.</p> <p>Outro exemplo: Se apenas o pino BB1 e BB2 for usado, um valor mask de 3 ou 0x03 será selecionado nos dois pinos.</p>
Resultado:	<p>Se o MASK não for especificado, o programa pode ler/escrever em todos os pinos de BBPORT.</p> <p>Se um MASK estiver especificado, o programa pode escrever nos pinos especificados.</p>
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

DCMOTOR i [TO] OUT n/BB n

Comando:	DCMOTOR i [TO] OUT n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT DCMOTOR i [TO] OUT n/BB n
Intervalo:	
Descreve:	<p>Liga um objeto DC Motor externo. Este objeto requer a presença de alimentação no conector de alimentação externa para permitir o funcionamento. Estes objetos partilham o espaço de número com os objetos de saída SQUAREWAVE e ANALOG.OUT. O pin associado está configurado como um sinal de saída digital.</p> <p>CONNECT DCMOTOR i [TO] OUT1</p>
Resultado:	Liga DCMOTOR a um pin de saída digital.

Comando:	DCMOTOR i [TO] OUT n/BB n
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

LIGHT

Comando:	LIGHT
Sintaxe de comando:	CONNECT LIGHT
Intervalo:	
Descreve:	<p>Este comando não é necessário para utilização típica, uma vez que a luz (LIGHT) (ou seja LED VERMELHO) incorporada é conectada automaticamente.</p> <p>Volta a conectar um LED VERMELHO incorporado. A LUZ é sempre conectada quando o sistema é reposto, ou ligado, ou o comando BEGIN for utilizado para repor o estado do sistema. Não é necessário qualquer número de pin.</p> <p>CONNECT LIGHT</p>
Resultado:	Conecta o LED (vermelho) digital incorporado no pin conhecido. Apenas digital.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

COLOR

Comando:	COLOR
Sintaxe de comando:	CONNECT COLOR
Intervalo:	
Descreve:	<p>Este comando não é necessário para utilização típica, uma vez que o COLOR LED incorporado é ligado automaticamente.</p> <p>(Re)liga o RGB LED interno. Não são necessários pinos para este que este comando funcione, uma vez que os pinos internos são conhecidos. Este sensor é ligado automaticamente quando o TI-Innovator é ligado inicialmente e quando é utilizando o comando</p>

Comando:	COLOR
	BEGIN. Quando desligado, são libertados dois sinais PWM para utilização externa por outros pinos. CONNECT COLOR
Resultado:	Liga o RGB LED incorporado a pinos na placa. Utiliza 3 PWM .
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SOUND

Comando:	SOUND
Sintaxe de comando:	CONNECT SOUND
Intervalo:	
Descreve:	Este comando não é necessário para utilização típica, uma vez que o objeto interno SOUND é conectado automaticamente. Volta a conectar a coluna incorporada para geração de som. Não é necessário qualquer pin, uma vez que utiliza um fixo conhecido para o sinal. CONNECT SOUND
Resultado:	Conecta a coluna incorporada ao pin digital de saída.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

CONNECT-Input

CONNECT associa um determinado controlo ou sensor a um pin ou porta no TI-Innovator. Se o controlo o sensor especificado estiver a ser utilizado, será gerado um erro. Se o pin ou porta especificada no comando **CONNECT** estiver atualmente a ser utilizada, será gerado um erro.

O comando **CONNECT** não gera uma resposta ativa, mas podem ocorrer diversos erros durante uma tentativa de conexão, tais como pin em utilização, não suportado, opções inválidas, opções incorretas, etc.

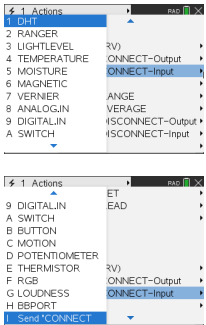
CONNECT “algo” [TO] IN1/IN2/IN3/OUT1/OUT2/OUT3/BB1

Comando:	CONNECT
Sintaxe de comando:	CONNECT
Intervalo:	
Descreve:	Associa um sensor ou controlo a uma determinada porta ou pin(s). Coloca o(s) respetivo(s) pin(s) em utilização
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



DHT i [TO] IN n

Comando:	DHT i [TO] IN n
Sintaxe de	CONNECT DHT i [TO] IN n

Comando:	DHT i [TO] IN n
comando:	
Intervalo:	A predefinição da leitura da temperatura é em Celsius Leitura da humidade de 0 a 100%
Descreve:	O sensor de temperatura e humidade DHT pode ser ligado através deste objeto. O DHT pode ser um DHT11 ou DHT22 e é identificado automaticamente quando ligado ao sistema através de uma linha de sinal digital. CONNECT DHT i [TO] IN 1
Resultado:	Sensores de humidade/temperatura digitais (DHT11/DHT22, o tipo é detetado automaticamente).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

RANGER i [TO] IN n

Comando:	RANGER i [TO] IN n
Sintaxe de comando:	CONNECT RANGER i [TO] IN n
Intervalo:	
Descreve:	Conecte um módulo de deteção de distância ultrassónico a uma porta de entrada. CONNECT RANGER 1i [TO] IN 1
Resultado:	Sensores ultrassónicos com pinos de disparo/eco individuais ou o mesmo pin utilizado para disparo/eco.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

LIGHTLEVEL i [TO] IN n/BB n

Comando:	LIGHTLEVEL i [TO] IN n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT LIGHTLEVEL i [TO] IN n/BB n

Comando:	LIGHTLEVEL i [TO] IN n/BB n
Intervalo:	Um valor inteiro entre 0 e 16383 (resolução de 14 bits)
Descreve:	Conecta um sensor de luz externo. Os sensores de luz externos podem ser sensores analógicos. CONNECT LIGHTLEVEL 1i [TO] IN1
Resultado:	O sensor de luz externo está conectado à porta genérica.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

TEMPERATURE i [TO] IN n/BB n

Comando:	TEMPERATURE i [TO] IN n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT TEMPERATURE i [TO] IN n/BB n
Intervalo:	A predefinição da leitura da temperatura é em Celsius. O intervalo depende do sensor de temperatura específico em utilização. Leitura da humidade de 0 a 100%
Descreve:	<p>Liga um sensor de temperatura ao sistema utilizando um dos vários métodos de conexão.</p> <p>Nota: O sensor de temperatura está incluído no pacote de placa de ensaio</p> <p>Se o sensor for baseado num termistor e fornecer uma saída digital, utiliza um único pin de entrada analógica. Se for um sensor de temperatura digital DS18B20, utiliza um único pin GPIO digital bidirecional.</p> <p>Os sensores de temperatura de termistor analógicos são, por predefinição, assumidos como sendo um termistor PTC. Se o termistor é NTC, pode ser adicionada uma palavra chave opcional para a sequência de comando de conexão para alterar o estilo do termistor.</p> <p>O sensor de temperatura de termistor utiliza um conjunto específicos de constantes de termistor, diferentes das utilizadas pelo objeto THERMISTOR, para converter a leitura numa leitura de temperatura. As constantes são utilizadas no modelo Steinhart-Hart para converter a leitura analógica para temperatura.</p>

Comando:	TEMPERATURE i [TO] IN n/BB n	
	Descrição	Valor
	C1	8.76741e-8
	C2	2.34125e-4
	C3	1.129148e-3
	R1 - resistência de referência	10000.0 ohms
	<p>CONNECT TEMPERATURE i [TO] IN 1 – sensor de termistor conectado a entrada analógica.</p> <p>CONNECT TEMPERATURE i [TO] BB 1 – digital DS18B20 ligado a pin digital.</p> <p>CONNECT TEMPERATURE i [TO] I2 C – LM75A ligado a porta I2C.</p> <p>CONNECT TEMPERATURE i [TO] BB 5 NTC – conecta um sensor de temperatura analógico a entrada analógica e especifica um termistor NTC.</p> <p>CONNECT TEMPERATURE i [TO] BB 6 PTC – conecta um sensor de temperatura analógico a entrada analógica e especifica um termistor PTC.</p>	
Resultado:	Sensor de temperatura analógico.	
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor	

MOISTURE i [TO] IN n/BB n

Comando:	MOISTURE i [TO] IN n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT MOISTURE i [TO] IN n/BB n
Intervalo:	Um valor inteiro entre 0 e 16383 (resolução de 14 bits)
Descreve:	<p>Conecta um sensor de humidade analógico para devolver leituras de humidade relativa.</p> <p>CONNECT MOISTURE 1i [TO] IN 1</p>
Resultado:	Sensores de humidade analógicos.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

MAGNETIC

Comando:	MAGNETIC i [TO] IN n
Sintaxe de comando:	CONNECT MAGNETIC 1 TO IN 1
Intervalo	
Descreve:	O sensor MAGNETIC é usado para detetar a presença de um campo magnético. Utilize o efeito de Hall. Também é conhecido como sensor de efeito de Hall.
Resultado:	O sensor MAGNETIC está agora disponível para utilização.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

VERNIER

Comando:	CONNECT VERNIER i TO IN n
Sintaxe de comando:	CONNECT VERNIER 1 TO IN 1 AS LIGHT CONNECT VERNIER 2 TO IN 2 AS ACCEL CONNECT VERNIER 1 TO IN 1 AS ENERGY
Intervalo	
Descreve:	Este comando é usado quando um sensor analógico Vernier está conectado ao TI-Innovator™ Hub através de TI-SensorLink Existe suporte para três sensores analógicos Vernier adicionais <ul style="list-style-type: none">• LS-BTA• LGA-BTA• VES-BTA
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

ANALOG.IN i [TO] IN n/BB n

Comando:	ANALOG.IN i [TO] IN n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT ANALOG.IN i [TO] IN n/BB n
Intervalo:	
Descreve:	Conecta um sensor de entrada “analógico” genérico a um pin/porta que suporta entrada analógica. CONNECT ANALOG.IN i [TO] IN 1 CONNECT ANALOG.IN i [TO] BB 5
Resultado:	Conecta uma entrada analógica a um pin que suporta essa função (erro se o fixo não tiver capacidade para entrada analógica).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

DIGITAL.IN i [TO] IN n/BB n [[AS] INPUT|PULLUP|PULLDOWN]

Comando:	DIGITAL.IN i [TO] IN n/BB n [[AS] INPUT PULLUP PULLDOWN]
Sintaxe de comando:	CONNECT DIGITAL.IN i [TO] IN n/OUT n/BB n
Intervalo:	
Descreve:	Connecta um objeto digital genérico a um pin ou porta especificado. O pin conectado é configurado como um sinal de saída digital, LOW predefinido ou um sinal de entrada digital, INPUT por predefinição sem pullup ou pulldown ativado. O número de índice pode referir-se a uma entrada ou uma saída. O índice é partilhado por ambos os itens, uma vez que um sinal DIGITAL pode ser uma entrada ou uma saída. CONNECT DIGITAL.IN 1 [TO] IN 1
Resultado:	Liga o pin a um estado de entrada predefinida de objeto digital, predefinição INPUT .
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo/Sensor

SWITCH i [TO] IN n/BB n

Comando:	SWITCH i [TO] IN n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT SWITCH i [TO] IN n/BB n
Intervalo:	
Descreve:	<p>Conecta um interruptor externo a um pin de entrada digital. A tarefa de botão irá monitorizar o estado do interruptor, permitindo a comunicação para interruptor ligado, não ligado e estava ligado desde a última verificação. O pin conectado é definido para um estado de entrada digital com o seu pendente ativado. O outro lado do interruptor é conectado a um pin de fonte de alimentação (3,3 v) (ou de 5 v caso se utilize a porta IN3). Os interruptores partilham o espaço de número com Botões.</p> <p>CONNECT SWITCH 1 [TO] IN 1 CONNECT SWITCH 2 [TO] BB 5</p>
Resultado:	Conecta um objeto de interruptor (semelhante a botão, mas conectado a Vcc em vez de Gnd quando ativado.)
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

BUTTON i [TO] IN n/BB n

Comando:	BUTTON i [TO] IN n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT BUTTON i [TO] IN n/BB n
Intervalo:	
Descreve:	<p>Liga um botão externo a um pin de entrada digital. A tarefa de botão irá monitorizar o estado do botão, permitindo a comunicação para o botão premido, não premido e foi premido desde a última verificação. O pin ligado é definido para um estado de entrada digital com o seu pullup ativado. O outro lado do botão é ligado a um pin de terra. Os botões partilham o número de espaços com os Interruptores.</p> <p>CONNECT BUTTON i [TO] IN1</p>
Resultado:	Botão/interruptor/etc. digital
Tipo ou	Sensor

Comando:	BUTTON i [TO] IN n/BB n
Componente endereçável:	

MOTION i [TO] IN n/BB n

Comando:	MOTION i [TO] IN n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT MOTION i [TO] IN n/BB n
Intervalo:	
Descreve:	Conecta um sensor de detecção de movimentos PIR (infravermelhos passivos) digital a um pin de entrada digital. Este sensor é monitorizado da mesma forma que os objetos de botão para um resultado em três estados. CONNECT MOTION 1i [TO] IN 1
Resultado:	Detetores de movimento de I/R passivos.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

POTENTIOMETER i [TO] IN n/BB n

Comando:	POTENTIOMETER i [TO] IN n/BB n
Sintaxe de comando:	CONNECT POTENTIOMETER i [TO] IN n/BB n
Intervalo:	
Descreve:	Conecta uma caixa deslizante externa ou potenciômetro rotativo a um pin de entrada analógico. CONNECT POTENTIOMETER 1i [TO] IN 2 CONNECT POTENTIOMETER 1 [TO] BB 2
Resultado:	Sensores de potenciômetro rotativo.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

THERMISTOR i [TO] IN n/BB n

Comando:	THERMISTOR i [TO] IN n/BB n	
Sintaxe de comando:	CONNECT THERMISTOR i [TO] IN n/BB n	
Intervalo:		
Descreve:	Liga um termistor PTC ao sistema utilizando um único fixo de entrada analógica. O sensor de termistor utiliza os seguintes valores no modelo Steinhart-Hart para converter a leitura numa temperatura.	
	Descrição	Valor
	C1	1.33342e-7
	C2	2.22468e-4
	C3	1.02119e-3
	R1 - resistência de referência	15000.0 ohms
	CONNECT THERMISTOR i [TO] IN 1 CONNECT THERMISTOR i [TO] BB 5	
Resultado:	Termistor analógico.	
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor	

RGB

Comando:	CONNECT RGB	
Sintaxe de comando:	CONNECT RGB	
Intervalo	N/D	
Descreve:	<p>Este comando configura o Sketch para usar para TI-RGB Array. A gama deve ser pré-conectada através da porta BB. Uma conexão incorreta irá resultar numa indicação de erro.</p>	
Resultado:	A gama RGB está agora disponível para utilização no programa.	

Comando:	CONNECT RGB
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Folha de dados da TI-RGB Array

LOUDNESS i [TO] IN n

Comando:	LOUDNESS i [TO] IN n
Sintaxe de comando:	CONNECT LOUDNESS i [TO] IN n
Intervalo:	
Descreve:	O objeto LOUDNESS mede a intensidade sonora (ruído). CONNECT LOUDNESS i1 [TO] IN2
Resultado:	Sensores analógicos de intensidade sonora.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

BBPORT

Comando:	CONNECT BBPORT
Sintaxe de comando:	CONNECT BBPORT [valor MASK]
Intervalo:	
Descreve:	<p>Quando o MASK opcional não for especificado, este comando conecta todos os 10 pinos BB ao objeto BBPORT como pinos I/O digitais.</p> <p>O parâmetro opcional MASK pode ser usado para conectar de forma seletiva os pinos específicos. O valor mask pode ser especificado em formato decimal, binário ou hexadecimal. Por exemplo, 1023 ou 0X3FF seleciona todos os 10 pinos e é o valor mask interno padrão usado pelo objeto BBPORT se um MASK não for especificado.</p> <p>Outro exemplo: Se apenas o pino BB1 e BB2 for usado, um valor mask de 3 ou 0x03 será selecionado nos dois pinos.</p>
Resultado:	<p>Se o MASK não for especificado, o programa pode ler/escrever em todos os pinos de BBPORT.</p> <p>Se um MASK estiver especificado, o programa pode escrever nos pinos especificados.</p>
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

BRIGHTNESS

Comando:	BRIGHTNESS
Sintaxe de comando:	CONNECT BRIGHTNESS
Intervalo:	
Descreve:	<p>Este comando não é necessário para utilização típica, uma vez que o sensor BRIGHTNESS incorporado é ligado automaticamente.</p> <p>(Re)liga o sensor de luz ambiente analógico interno. Não é utilizado qualquer nome de pin ou porta com este objeto interno.</p>
Resultado:	Liga o sensor de luz incorporado a um pin de entrada analógica conhecido.
Tipo ou	Sensor

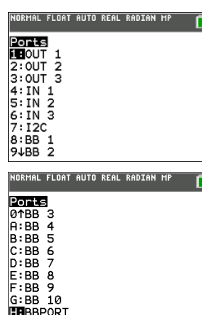
Comando:	BRIGHTNESS
Componente endereçável:	

Portas

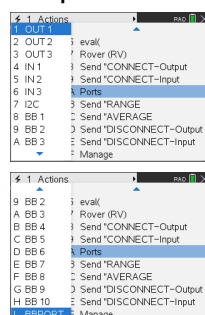
O menu de definições contém operações para definir o estado das operações de pin digitais e analógicas tais como o **LED** no Hub TI-Innovator™ ou um movimento de servomotor ligado para estados como ON, OFF, CW (sentido dos ponteiros do relógio) e CCW (sentido contrário aos dos ponteiros do relógio).

- 1: OUT 1
- 2: OUT 2
- 3: OUT 3
- 4: IN 1
- 5: IN 2
- 6: IN: 3
- 7: I2C
- 8: BB 1
- 9: BB 2
- 0: BB 3
- A: BB 4
- B: BB 5
- C: BB 6
- D: BB 7
- E: BB 8
- F: BB 9
- G: BB 10

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



Ver também: Componentes da placa de ensaio e pinos utilizáveis

RANGE

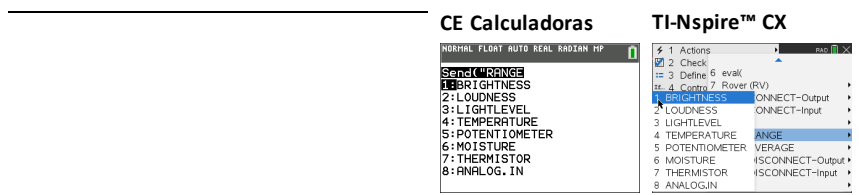
O comando **RANGE** é utilizado com diversos sensores de entrada analógica para remapear o intervalo do ADC (conversor analógico/digital) interno de 0 para 16383 (valores de ADC de 14 bits) para um intervalo de vírgula flutuante especificado como os parâmetros para este comando, juntamente com o sensor ao qual é aplicado o intervalo. O formato para definir o intervalo de um sensor é **RANGE sensor [i] mínimo máximo**. Para remover/repor para a predefinição o intervalo de um determinado sensor, defina o valor máximo e mínimo para zero. O valor mínimo tem de ser inferior ao valor máximo ao definir-se um intervalo válido.

O intervalo atual de um sensor, se presente, pode ser obtido por **READ sensor [i] RANGE**. Será devolvida uma lista de dois elementos de números sob a forma { *mínimo, máximo* }.

Nota: Se não tiver sido aplicado qualquer intervalo ao sensor, será devolvido um erro caso seja realizada uma tentativa de ler o intervalo do sensor.

O valor de cálculo de média de um sensor individual pode ser obtido por **READ sensor [i] RANGE**.

RANGE “algo” (para dispositivos analógicos, mapeia o intervalo de ADC de 0 a 16383 para o intervalo especificado, min. < máx., min., máx. quaisquer valores.)



BRIGHTNESS mínimo máximo

Comando:	BRIGHTNESS mínimo máximo
	Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	RANGE BRIGHTNESS mínimo máximo
Intervalo:	
Descreve:	Altera/Define o mapeamento de valor de entrada ADC a partir do intervalo 0-16383 de ADC até um intervalo selecionado pelo utilizador. A leitura de sensor resultante é mapeada para este valor e é devolvido um resultado de vírgula flutuante. Por predefinição, o sensor de BRIGHTNESS incorporado apresenta um intervalo de 0-100.

Comando:	BRIGHTNESS mínimo máximo Utilizador avançado
	RANGE BRIGHTNESS mínimo máximo
Resultado:	Define o mapeamento para o sensor de brilho/luz incorporado.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

LOUDNESS i mínimo máximo

Comando:	LOUDNESS i mínimo máximo Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	RANGE LOUDNESS i mínimo máximo
Intervalo:	
Describe:	Altera/Define o mapeamento de valor de entrada ADC a partir do intervalo 0-16383 de ADC até um intervalo selecionado pelo utilizador. A leitura de sensor resultante é mapeada para este valor e é devolvido um resultado de vírgula flutuante. RANGE LOUDNESS i mínimo máximo
Resultado:	Define o mapeamento para o sensor de intensidade sonora.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

LIGHTLEVEL i mínimo máximo

Comando:	LIGHTLEVEL i mínimo máximo Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	RANGE LIGHTLEVEL i mínimo máximo

Comando:	LIGHTLEVEL i mínimo máximo Utilizador avançado
Intervalo:	Um valor inteiro entre 0 e 16383 (resolução de 14 bits)
Describe:	Altera/Define o mapeamento de valor de entrada ADC a partir do intervalo 0-16383 de ADC até um intervalo selecionado pelo utilizador. A leitura de sensor resultante é mapeada para este valor e é devolvido um resultado de vírgula flutuante. RANGE LIGHTLEVEL i mínimo máximo
Resultado:	Define o mapeamento para o sensor de luz incorporado (analógico).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

TEMPERATURE i mínimo máximo

Comando:	TEMPERATURE i mínimo máximo Utilizador avançado
Comando Sintaxe:	RANGE TEMPERATURE i mínimo máximo
Intervalo:	
Describe:	. RANGE TEMPERATURE i mínimo máximo
Resultado:	Define o mapeamento para o sensor analógico de humidade do solo.
Tipo ou Endereçável Componente:	Sensor

POTENTIOMETER i mínimo máximo

Comando:	POTENTIOMETER i mínimo máximo
	Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	RANGE POTENTIOMETER i mínimo máximo
Intervalo:	
Describe:	Altera/Define o mapeamento de valor de entrada ADC a partir do intervalo 0-16383 de ADC até um intervalo selecionado pelo utilizador. A leitura de sensor resultante é mapeada para este valor e é devolvido um resultado de vírgula flutuante. RANGE POTENTIOMETER i mínimo máximo
Resultado:	Define o mapeamento para potenciômetros rotativos/lineares.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

MOISTURE i mínimo máximo

Comando:	MOISTURE i mínimo máximo
	Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	RANGE MOISTURE i mínimo máximo
Intervalo:	Um valor inteiro entre 0 e 16383 (resolução de 14 bits)
Describe:	Altera/Define o mapeamento de valor de entrada ADC a partir do intervalo 0-16383 de ADC até um intervalo selecionado pelo utilizador. A leitura de sensor resultante é mapeada para este valor e é devolvido um resultado de vírgula flutuante. RANGE MOISTURE i mínimo máximo
Resultado:	Define o mapeamento para o sensor analógico de humidade do solo.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

THERMISTOR i mínimo máximo

Comando:	THERMISTOR i mínimo máximo Utilizador avançado
Comando Sintaxe:	RANGE THERMISTOR i mínimo máximo
Intervalo:	
Describe:	. RANGE THERMISTOR i mínimo máximo
Resultado:	Define o mapeamento para xxxxxxxxxxxx.
Tipo ou Endereçável Componente:	Sensor

ANALOG.IN i mínimo máximo

Comando:	ANALOG.IN i mínimo máximo Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	RANGE ANALOG.IN i mínimo máximo
Intervalo:	
Describe:	Altera/Define o mapeamento de valor de entrada ADC a partir do intervalo 0-16383 de ADC até um intervalo selecionado pelo utilizador. A leitura de sensor resultante é mapeada para este valor e é devolvido um resultado de vírgula flutuante. RANGE ANALOG.IN i mínimo máximo
Resultado:	Define o mapeamento para objetos genéricos de entrada analógica.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

AVERAGE

O comando **AVERAGE** é utilizado para definir o número de amostras de ADC (conversor analógico/digital) colhidas para representar uma única leitura do sensor analógico. Por predefinição, o TI-Innovator™ Hub define um valor global de três (3) leituras a fazer para uma medição de sensor. Isso é realizado para reduzir a variação devido a ruído, etc. Esta predefinição pode ser ajustada entre 1 e 25 através do comando **SET AVERAGING n**. A predefinição atual pode ser obtida pelo comando **READ AVERAGING**.

Para sensores individuais, a predefinição pode ser alterada após a operação **CONNECT** utilizando o comando **AVERAGE**. O formato é o valor **AVERAGE do sensor [i]** em que o sensor é um sensor a partir da tabela abaixo, **[i]** é o índice, se necessário para identificar o sensor específico e o valor é um número de 1 a 25.

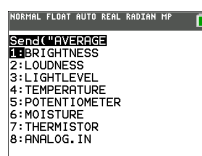
O sensor, quando uma amostra é solicitada, irá realizar um número de valor de leituras, com intervalos de 0 microssegundos, somando as leituras em conjunto e calculando a respetiva média pela número de leituras realizadas.

Pode ser obtido um valor de cálculo de média de sensores individuais por **READ sensor [i] AVERAGE**.

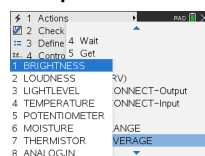
AVERAGE “algo” (para dispositivos analógicos, define o valor de sobreamostragem individual para leitura, de 1 a 25)

Comando:	AVERAGE
Sintaxe de comando:	AVERAGE
Descreve:	Especifica o número de leituras analógicas a realizar num sensor específico para obter uma única leitura desse sensor. Os valores válidos são de 1 a 25 leituras, tiradas com 10 microssegundos de intervalo e e com média calculadas entre as mesmas. Os sensores utilizam a predefinição do sistema de 3 leituras se não for alterada através da modificação da definição global do sistema através de um comando SET AVERAGING .
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



BRIGHTNESS n

Comando:	BRIGHTNESS n
Sintaxe de comando:	AVERAGE BRIGHTNESS n
Intervalo:	Em que n se expande de 1 a 25
Descreve:	Define o número de leituras a partir do ADC a utilizar para o sensor de luz incorporado.
Resultado:	Define a sobreamostragem para o sensor de brilho/luz incorporado.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

LOUDNESS i n

Comando:	LOUDNESS i n
Sintaxe de comando:	AVERAGE LOUDNESS i n
Intervalo:	- em que n se expande de 1 a 25
Descreve:	Define o número de leituras a partir do ADC a utilizar com um sensor de intensidade sonora externo.
Resultado:	Define a sobreamostragem para o sensor analógico de intensidade sonora.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

LIGHTLEVEL i n

Comando:	LIGHTLEVEL i n
Sintaxe de comando:	AVERAGE LIGHTLEVEL i n
Intervalo:	- em que n se expande de 1 a 25

Comando:	LIGHTLEVEL i n
Descreve:	Define o número de leituras a partir do ADC a utilizar para o sensor de luz externo conectado a uma entrada analógica. Não suporta sensores de luz I ² C.
Resultado:	Define a sobreamostragem para o sensor de luz incorporado (analógico).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

TEMPERATURE i n

Comando:	TEMPERATURE i n
Sintaxe de comando:	AVERAGE TEMPERATURE i n
Intervalo:	Em que n se expande de 1 a 25
Descreve:	Define o número de leituras a partir do ADC a utilizar para o sensor de temperatura externo conectado a uma entrada analógica. Não suporta sensores de temperatura I ² C ou digitais.
Resultado:	Ao utilizar um sensor de temperatura de termistor analógico, faz uma sobre amostragem deste muitas vezes.
Tipo ou Endereçável Componente:	Sensor

POTENTIOMETER i n

Comando:	POTENTIOMETER i n
Sintaxe de comando:	AVERAGE POTENTIOMETER i n
Intervalo:	Em que n se expande de 1 a 25
Descreve:	Define o número de leituras a partir do ADC a utilizar com um potenciômetro externo, quer seja um modelo linear ou rotativo.
Resultado:	Define a sobreamostragem para potenciômetros rotativos/lineares.

Comando:	POTENTIOMETER i n
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

MOISTURE i n

Comando:	MOISTURE i n
Sintaxe de comando:	AVERAGE MOISTURE i n
Intervalo:	- em que n se expande de 1 a 25
Descreve:	Define o número de leituras a partir do ADC a utilizar com um sensor de humidade externo.
Resultado:	Define a sobreamostragem para um sensor analógico de humidade do solo.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

THERMISTOR i n

Comando:	THERMISTOR i n
Sintaxe de comando:	AVERAGE THERMISTOR i n
Intervalo:	Em que n se expande de 1 a 25
Descreve:	Define o número de leituras a partir do ADC a utilizar com um termistor externo conectado a uma entrada analógica.
Resultado:	Define a sobreamostragem para a entrada analógica do dispositivo termistor.
Tipo ou Endereçável Componente:	Sensor

ANALOG.IN i n

Comando:	ANALOG.IN i n
Sintaxe de comando:	AVERAGE ANALOG.IN i n
Intervalo:	Em que n se expande de 1 a 25
Descreve:	Define o número de leituras do ADC a utilizar para o sensor analógico conectado a este item analógico genérico.
Resultado:	Define a contagem de sobreamostragem para a entrada analógica genérica.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

PERIOD n

Comando:	PERIOD n
Sintaxe de comando:	PERIOD n
Intervalo:	
Descreve:	O comando AVERAGE é um mais específico para PERIOD pelo facto de especificar quantos períodos distintos serão medidos e dos quais será calculada a média em conjunto para obter a medição pretendida. Podem ser recolhidas até 25 amostras para obter a medição de período para um determinado pin.
Resultado:	Define o número de amostras de frequência a recolher das quais será calculada a média em conjunto para gerar o período.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

DISCONNECT-Output

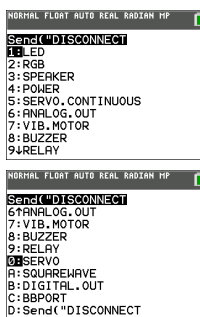
DISCONNECT quebra a associação entre um controlo ou sensor especificado e o pin/porta à qual está associado. Se o sensor ou controlo especificado não estiver conectado atualmente a nada, é gerado um erro.

O comando **DISCONNECT** não gera uma resposta ativa, para além de possíveis respostas de erro. Os pinos associados a um sensor ou controlo ativamente conectado são libertados da utilização e, em geral, são definidos para um estado de entrada digital sem pullup/pulldown ativado.

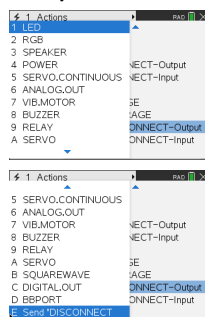
DISCONNECT - desconecta algo que foi conectado, por índice se necessário.

Comando:	DISCONNECT-Output
Sintaxe de comando:	DISCONNECT
Intervalo:	
Descreve:	Remove a associação de um sensor ou controlo a um pin ou conjunto de pinos, se essa associação existir. Volta a colocar o(s) pin(s) num estado de OUTPUT .
Resultado:	.
Tipo ou Componente endereçável:	

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



LED i

Comando:	LED i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT LED i
Intervalo:	
Descreve:	Desliga um objeto LED externo do sistema.
Resultado:	O LED i está desligado
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

RGB i

Comando:	RGB i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT RGB i
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta um RGB LED externo do sistema. Estes objetos utilizam três sinais PWM de hardware para funcionarem corretamente e, por isso, no lançamento inicial do produto, o objeto COLOR interno tem de ser desconectado para conectar um destes objetos.
Resultado:	Desconecta RGB e liberta saídas PWM para outras utilizações.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SPEAKER i

Comando:	SPEAKER i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT SPEAKER i

Comando:	SPEAKER i
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta uma coluna de um pin de saída digital.
Resultado:	Desconecta uma coluna de um pin de saída digital.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

ALIMENTAÇÃO

Comando:	DISCONNECT POWER i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT POWER 1
Intervalo	
Descreve:	Este comando remove o dispositivo POWER nomeado do programa.
Resultado:	O dispositivo POWER nomeado não pode ser usado no programa após um comando DISCONNECT .
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SERVO CONTINUOUS i

Comando:	SERVO CONTINUOUSi
Sintaxe de comando:	DISCONNECT SERVO CONTINUOUSi
Intervalo:	
Descreve:	Desconectar um SERVO motor de rastreo ou contínuo do pin digital associado ao motor.
Resultado:	Servomotor desconectado.

Comando:	SERVO CONTINUOUSi
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

ANALOG.OUT i

Comando:	ANALOG.OUT i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT ANALOG.OUT i
Intervalo:	
Descreve:	Desliga o dispositivo de saída analógica genérico ligado especificado, libertando uma PWM mapeável de hardware se estiver a ser utilizada com o objeto.
Resultado:	Desliga uma saída PWM analógica genérica do pin.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

VIB.MOTOR

Comando:	VIB.MOTOR i [TO] PWM
Comando Sintaxe:	SET VIB.MOTOR i [TO] PWM
Intervalo:	PWM de 0 (nada) a 255 (totalmente ligado)
Descreve:	Interface de controlo do motor de vibração.
Resultado:	Vibrações: a intensidade é um valor entre 0 e 255.
Tipo ou Endereçável Componente:	Controlo

BUZZER i

Comando:	BUZZER i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT BUZZER i
Intervalo:	
Descreve:	Desliga um alarme ativo do sistema. Os alarmes ativos reproduzem um som quando o seu sinal está definido para alto/ligado e param o som quando o sinal é descido para terra. DISCONNECT BUZZER i
Resultado:	Alarmes ACTIVE desligados de um pin digital.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

RELAY i

Comando:	RELAY i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT RELAY i
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta uma interface de relé digital do sistema.
Resultado:	Relé desconectado.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SERVO i

Comando:	SERVO i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT SERVO i

Comando:	SERVO i
Intervalo:	
Descreve:	Desconectar um SERVO motor de rastreio ou contínuo do pin digital associado ao motor.
Resultado:	Servomotor desconectado.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SQUAREWAVE i

Comando:	SQUAREWAVE i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT SQUAREWAVE i
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta o gerador de onda quadrada gerado por software a partir de um pin de saída digital associado. O pin reverte para entrada digital quando é desconectado.
Resultado:	Desconecta a função de onda quadrada do(s) pin(s), para a geração de onda quadrada.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.OUT i

Comando:	DIGITAL.OUT i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT DIGITAL.OUT i
Intervalo:	
Descreve:	Desliga um objeto DIGITAL genérico. O pin associado é revertido para um pin de INPUT digital sem pullup ou pulldown ativado. O

Comando:	DIGITAL.OUT i
	número de objeto DIGITAL pode ser utilizado para se referir ao mesmo pin em forma de entrada ou de saída...
Resultado:	Desliga o objeto de entrada digital.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo/Sensor

BBPORT

Comando:	DISCONNECT BBPORT
Sintaxe de comando:	DISCONNECT BBPORT
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta todos os pinos objeto de BBPORT e redefine tais pinos para o estado de INPUT padrão e inutilizado/disponível para outra utilização.
Resultado:	O objeto BBPORT deixa de estar disponível para utilização no programa.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo/Sensor

LIGHT

Comando:	LIGHT
Sintaxe de comando:	DISCONNECT LIGHT
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta o LED VERMELHO incorporado utilizado para controlo de programa direto a partir do sistema.
Resultado:	LED incorporado desconectado
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

COLOR

Comando:	COLOR
Sintaxe de comando:	DISCONNECT COLOR

Comando:	COLOR
Intervalo:	
Descreve:	Desliga o item RGB LED incorporado da utilização. Esta ação (no lançamento inicial do TI-Innovator™) liberta três (3) sinais PWM mapeáveis por hardware para utilização noutros pinos.
Resultado:	Desliga o RGB LED incorporado.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SOUND

Comando:	SOUND
Sintaxe de comando:	DISCONNECT SOUND
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta a coluna incorporada do seu pin digital.
Resultado:	Desconecta a coluna incorporada.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DCMOTOR i

Comando:	DCMOTOR i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT DCMOTOR i
Intervalo:	
Descreve:	Desliga um objeto DCMOTOR do sistema. DCMOTOR , ANALOG.OUT e SQUAREWAVE partilham todos os mesmo espaço de número de itens. DCMOTOR requer alimentação externa.

Comando:	DCMOTOR i
Resultado:	Desliga DCMOTOR do pin.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DISCONNECT-Input

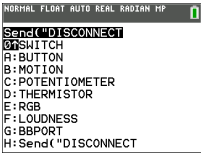
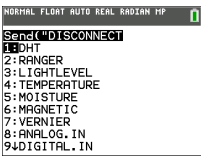
DISCONNECT quebra a associação entre um controle ou sensor especificado e o pin/porta à qual está associado. Se o sensor ou controle especificado não estiver conectado atualmente a nada, é gerado um erro.

O comando **DISCONNECT** não gera uma resposta ativa, para além de possíveis respostas de erro. Os pinos associados a um sensor ou controle ativamente conectado são libertados da utilização e, em geral, são definidos para um estado de entrada digital sem pullup/pulldown ativado.

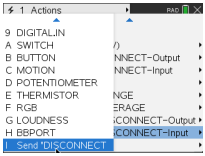
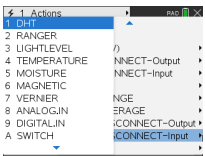
DISCONNECT - desconecta algo que foi conectado, por índice se necessário.

Comando:	DISCONNECT-Input...
Sintaxe de comando:	DISCONNECT
Intervalo:	
Descreve:	Remove a associação de um sensor ou controle a um pin ou conjunto de pinos, se essa associação existir. Volta a colocar o(s) pinos(s) num estado de INPUT .
Resultado:	.
Tipo ou Componente endereçável:	

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



DHT i

Comando:	DHT i
Sintaxe de	DISCONNECT DHT i

Comando:	DHT i
comando:	
Intervalo:	A predefinição da leitura da temperatura é em Celsius Leitura da humidade de 0 a 100%
Descreve:	Desliga o DHT de humidade digital específico e o sensor de temperatura do sistema. Isso também remove esse objeto da lista de leitura de período dos sensores semelhantes na tarefa DHT.
Resultado:	Sensor(es) de humidade/temperatura digital(is) desligado(s).
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

RANGER i

Comando:	RANGER i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT RANGER i
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta um sensor ultrassónico digital dos dois pinos que utiliza.
Resultado:	Sensor ultrassónico desconectado.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

LIGHTLEVEL i

Comando:	LIGHTLEVEL i
Comando Sintaxe:	DISCONNECT LIGHTLEVEL i
Intervalo:	

Comando:	LIGHTLEVEL i
Descreve:	Desconecta um sensor de luz externo.
Resultado:	Sensor de luz desconectado.
Tipo ou Endereçável Componente:	Sensor

TEMPERATURE i

Comando:	TEMPERATURE i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT TEMPERATURE i
Intervalo:	A predefinição da leitura da temperatura é em Celsius. O intervalo depende do sensor de temperatura específico em utilização. Leitura da humidade de 0 a 100%
Descreve:	Desconecta um sensor de temperatura conectado do sistema. Os sensores de TEMPERATURE podem ser analógicos (do estilo termistor). Desconectando a partir do analógico ou digital reverte os pinos associados a ENTRADA.
Resultado:	Desconecta o sensor de temperatura.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

MOISTURE i

Comando:	MOISTURE i
Comando Sintaxe:	DISCONNECT MOISTURE i
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta um sensor de humidade analógico.
Resultado:	Desconecta sensores de humidade analógicos.

Comando:	MOISTURE i
Tipo ou Endereçável Componente:	Sensor

MAGNETIC

Comando:	DISCONNECT MAGNETIC i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT MAGNETIC 1
Intervalo	
Descreve:	<p>O sensor MAGNETIC é usado para detetar a presença de um campo magnético. Utilize o efeito de Hall. Também é conhecido como sensor de efeito de Hall.</p> <p>O comando DISCONNECT remove o sensor do programa.</p>
Resultado:	O nome " MAGNETIC 1 " é agora desconectado do sensor. Não pode ser usado no programa após um comando DISCONNECT
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

VERNIER

Comando:	DISCONNECT VERNIER i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT VERNIER 1
Intervalo	
Descreve:	Este comando remove o dispositivo Vernier nomeado do programa.
Resultado:	Um sensor analógico Vernier conectado ao TI-Innovator™ Hub através de um TI-SensorLink não pode ser usado no programa após um comando DISCONNECT .
Tipo ou	Sensor

Comando:	DISCONNECT VERNIER i
Componente endereçável:	

ANALOG.IN i

Comando:	ANALOG.IN i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT ANALOG.IN i
Intervalo:	
Describe:	Desconecta o dispositivo de entrada analógica especificado.
Resultado:	Desconecta a entrada analógica genérica do pin.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

DIGITAL.IN i

Comando:	DIGITAL.IN i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT DIGITAL.IN i
Intervalo:	
Describe:	Desliga um objeto DIGITAL genérico. O pin associado é revertido para um pin de INPUT digital sem pullup ou pulldown ativado. O número de objeto DIGITAL pode ser utilizado para se referir ao mesmo pin em forma de entrada ou de saída.
Resultado:	Desliga o objeto de entrada digital.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo/Sensor

SWITCH

Comando:	SWITCH
Sintaxe de comando:	DISCONNECT SWITCH i
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta um interruptor do seu pin digital. O pin reverte para o estado INPUT e o interruptor é removido da sequência de leitura na tarefa BUTTON .
Resultado:	Desconecta o objeto de interruptor do pin.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

BUTTON i

Comando:	BUTTON i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT BUTTON i
Intervalo:	
Descreve:	Desliga o objeto de botão especificado de um sistema e remove-o da lista de botões/interruptores lidos na tarefa BUTTON .
Resultado:	O botão/interruptor digital está desligado.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

MOTION i

Comando:	MOTION i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT MOTION i

Comando:	MOTION i
Intervalo:	
Descreve:	Deconecta um detetor PIR (infravermelhos passivos) de movimento (MOTION) e remove o objeto da lista de leitura na tarefa BUTTON .
Resultado:	Desconecta detetores de movimento de I/R passivos.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

POTENTIOMETER i

Comando:	POTENTIOMETER i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT POTENTIOMETER i
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta uma resistência variável analógica (POTENTIOMETER) do sistema
Resultado:	Desconecta os sensores de potenciômetro rotativo/linear
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

THERMISTOR i

Comando:	THERMISTOR i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT THERMISTOR i
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta um sensor de termistor analógico do pin associado.

Comando:	THERMISTOR i
Resultado:	Desconecta o termistor analógico
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

RGB

Comando:	DISCONNECT RGB
Sintaxe de comando:	DISCONNECT RGB
Intervalo	
Descreve:	O comando DISCONNECT remove TI-RGB Array do programa.
Resultado:	A TI-RGB Array não pode ser usada no programa após um comando DISCONNECT .
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

LOUDNESS i

Comando:	LOUDNESS i
Sintaxe de comando:	DISCONNECT LOUDNESS i
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta um sensor analógico de intensidade sonora (LOUDNESS).
Resultado:	Sensor analógico de intensidade sonora desconectado.
Tipo ou Endereçável Componente:	Sensor

BBPORT

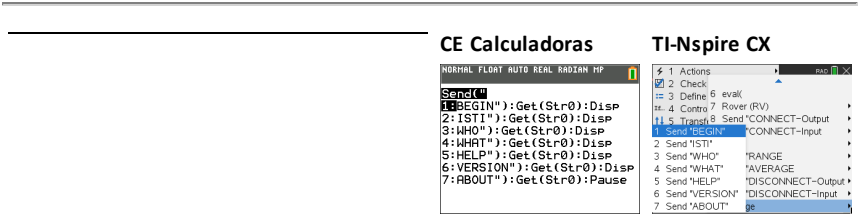
Comando:	DISCONNECT BBPORT
Sintaxe de comando:	DISCONNECT BBPORT
Intervalo:	
Descreve:	Desconecta todos os pinos objeto de BBPORT e redefine tais pinos para o estado de INPUT padrão e inutilizado/disponível para outra utilização.
Resultado:	O objeto BBPORT deixa de estar disponível para utilização no programa.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo/Sensor

BRIGHTNESS

Comando:	BRIGHTNESS
Sintaxe de comando:	DISCONNECT BRIGHTNESS
Intervalo:	
Descreve:	Desliga a ligação interna para o objeto BRIGHTNESS (sensor de luz) incorporado.
Resultado:	Desliga o sensor LIGHT incorporado.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

MANAGE

O menu **Manage** cola um comando **Send**(com os seguintes itens de gestão.
Str0 é apresentado no ecrã inicial com informações, se solicitadas no comando.



BEGIN

O comando **BEGIN** desliga todos os sensores e controlos conectados, reinicializa toda a memória de sensores/controlos dentro do esboço e repõe o valor predefinido de média dos sensores, formatação de erros e predefinições de controlo de fluxo. Além disso, todos os fixos de porta **IN_n** e os pins do conector de placa de ensaio (**BB_n**) são definidos para o modo de pino **INPUT**. Todos os pins de porta **OUT_n** são definidos para o estado **INPUT** e é permitido que flutuem, incluindo **OUT3** que será lido como elevado devido a uma resistência pullup a partir da alimentação de 5 V neste pin.

Quando todo o processo estiver concluído, é enviada uma resposta de **READY** para o sistema anfitrião. Esta resposta tem de ser aguardada pelo anfitrião antes de poderem ser realizadas outras operações. Comandos adicionais podem estar na fila de comandos para serem executados, mas não será feita qualquer ação nos mesmos até que este comando esteja concluído.

BEGIN

Comando:	BEGIN
Sintaxe de comando:	ENVIAR("BEGIN")
Descreve:	Desassocia os sensores das portas ou pins e repõe todas as definições de volta à predefinições. Desconecta todos os objetos de sensores conectados e repõe o sistema no estado como se premisse o botão RESET .
Resultado:	Responde com um " READY " quando concluído.
Tipo ou Componente endereçável:	Não aplicável

Nota: O [:] é utilizado para sequenciar linhas de comandos numa única linha de comando. O menu **Manage...** cola um conjunto conveniente de comandos para depois apresentar as informações em **Str0** no ecrã inicial.

ISTI

O comando **ISTI** é utilizado para sincronizar comunicações com o esboço. A resposta a este comando tem de ser **TISTEM**. As respostas podem ter um carácter **NUL** (0) à esquerda no arranque inicial do hub Innovator. Todas as respostas do hub Innovator serão seguidas por um par **CR/LF** que pode ou não ser despedido por camadas de software no sistema anfitrião antes de a resposta ser recebida pela camada de aplicação no sistema anfitrião.

ISTI

Comando:	ISTI
Sintaxe de comando:	ISTI
Describe:	Envia "ISTI" e obtém a resposta "TISTEM".
Resultado:	Comando de handshake utilizado para determinar a presença de um "esboço" suportado no Hub TI-Innovator™
Tipo ou Componente endereçável:	

WHO

WHO é um comando de identificação (semelhante ao comando de handshake **ISTI** abaixo) que pode ser utilizado para determinar que produto está presente e a executar o esboço.

A resposta correta para **WHO** é "**TI INNOVATOR ON MSP432**" quando este comando é enviado para o Hub TI-Innovator.

WHO

Comando:	WHO
Sintaxe de comando:	WHO
Describe:	Comando de identificação para determinar que produto está a executar o esboço. Enviar ("WHO") Get Str0 Disp Str0

Comando:	WHO
Resultado:	Identifica o produto - TI INNOVATOR HUB ON MSP432.
Tipo ou Componente endereçável:	

WHAT

O comando **WHAT** é um comando de identificação. A resposta a **WHAT** para o TI-Innovator é “**TI INNOVATOR HUB**”.

WHAT

Comando:	WHAT
Comando Sintaxe:	WHAT
Descreve:	Consulta do nome do produto. Identifica o produto - "TI INNOVATOR HUB" Enviar ("WHAT") Get Str0 Disp Str0
Resultado:	Identifica o produto.
Tipo ou Endereçável Componente:	

HELP

HELP é utilizado para obter informações rápidas acerca de cada um destes comandos. O **nome do comando HELP** é enviado e gera uma resposta de cadeia com uma descrição de uma linha sobre o comando em questão.

HELP

Comando:	HELP
Sintaxe de comando:	HELP
Descreve:	Fornecer informações de ajuda rápida por comando, ou seja, HELP SET, etc.
Resultado:	
Tipo ou	

Comando:	HELP
Componente endereçável:	

VERSION

O comando **VERSION** tem uma resposta que representa a versão atual do esboço executado pelo HubTI-Innovator™.

A versão terá a forma *grande.pequeno.versão* nos produtos lançados; por exemplo, 1.0.0.

VERSION

Comando:	VERSION
Sintaxe de comando:	VERSION
Descreve:	Devolve o número da versão (e possivelmente o nome de stream Accurev a partir do qual foi construído o esboço).
Resultado:	Comunica a versão do esboço no formato <i>grande.pequeno.patch.versão</i> . Enviar ("VERSION") Get Str0 Disp Str0
Tipo ou Componente endereçável:	

ABOUT

A resposta do comando **ABOUT** é o nome da linha de produtos, juntamente com uma data e proprietário dos direitos de autor. A resposta atual a este comando é **"TI INNOVATOR (C)2015-2016 TEXAS INSTRUMENTS"**.

ABOUT

Comando:	ABOUT
Sintaxe de comando:	ABOUT
Descreve:	Devolvido o nome do produto e informações sobre os direitos de autor. Enviar ("ABOUT") Get Str0 Disp Str0
Resultado:	Devolve a cadeia dos direitos de autor. "TI INNOVATOR (C)2015-2016 TEXAS INSTRUMENTS"
Tipo ou	

Comando:	ABOUT
Componente endereçável:	

Comandos adicionais suportados

Os seguintes conjuntos de comandos suportados não se encontram nos Menus do Hub.

Comandos SET adicionais

FORMAT ERROR STRING/NUMBER

Comando:	FORMAT ERROR STRING/NUMBER Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	SET FORMAT ERROR STRING/NUMBER
Intervalo:	
Describeve:	Utilizado para definir o formato de devolução de erros e som opcional em caso de erro. SET FORMAT ERROR STRING/NUMBER – devolve códigos de erro em formato de cadeia ou numérico.
Resultado:	Define o formato para a devolução de informações de erro (números ou cadeias).
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

FORMAT ERROR NOTE/QUIET

Comando:	FORMAT ERROR NOTE/QUIET Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	SET FORMAT ERROR NOTE/QUIET
Intervalo:	
Describeve:	Utilizado para definir o formato de devolução de erros e som opcional em caso de erro.

Comando:	FORMAT ERROR NOTE/QUIET Utilizador avançado
	SET FORMAT ERROR NOTE/QUIET – flash de apresentação de erros acompanhado por som da coluna ou sem som.
Resultado:	Ativa sons ou desativa sons para além da comunicação de cadeias/números acima.
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

FLOW [TO] ON/OFF

Comando:	FLOW [TO] ON/OFF Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	SET FLOW [TO] ON/OFF
Intervalo:	
Descreve:	Ativa (ON) ou desativa (OFF) o mecanismo de controlo de fluxo de software entre o esboço e o hardware de comunicações. NOTA: Quando o módulo SEGDISP está ligado (CONNECT), esta definição determina se o módulo de apresentação mostra ou não informações de erro (controlo de fluxo desativado) ou profundidade de fila de comandos (controlo de fluxo ativado).
Resultado:	Liga o controlo de fluxo xligado/xdesligado ou desliga (sem controlo de fluxo)
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

OUT1/2/3 [TO]

Comando:	OUT1/2/3 [TO]
Sintaxe de comando:	OUT1/2/3 [TO] ... SET OUTn 0-255 SET OUTn HIGH/ON SET OUTn LOW/OFF
Intervalo:	Define o valor PMW analógico na(s) porta(s) OUT do TI-Innovator™ Hub
Descreve:	Saída direta de informações para uma determinada porta de saída. Estas são saídas PWM no Hub TI-Innovator™. Define o valor PMW analógico na(s) porta(s) OUT do Hub TI-Innovator™. SET OUTn 0-255 – 0=desligado, 255=ligado, qualquer outro valor é um sinal PWM @ 500 Hz com ciclo de funcionamento alto de 1 a 254, em que esse intervalo fornece uma percentagem do sinal de tempo alto da forma de onda. SET OUTn HIGH/ON – igual a 255 SET OUTn LOW/OFF – igual a 0
Resultado:	Define o valor PMW analógico na(s) porta(s) OUT do Hub TI-Innovator™.
Tipo ou Componente endereçável:	Porta

BUZZER i

Comando:	BUZZER i
Sintaxe de comando:	READ BUZZER i
Intervalo:	
Descreve:	Devolve o estado atual do alarme ativo especificado; 0 = <i>silencioso</i> , 1 = <i>a reproduzir som</i> .
Resultado:	Devolve o estado do alarme ativo, 0=silencioso, 1=ligado
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

COLOR

Comando:	COLOR
Sintaxe de comando:	READ COLOR
Intervalo:	
Descreve:	<p>Lê o estado de saída atual do COLOR RGB LED incorporado com os subcomponentes .RED, .GREEN, .BLUE. Ao ler todo o item, é devolvida uma lista de três valores, com valores entre 0 e 255, em que 0=desligado, 255=totalmente ligado e os valores intermédios indicam níveis de PWM.</p> <p>READ COLOR - devolve uma lista de 3 valores que representam níveis de PWM { vermelho, verde, azul }.</p> <p>READ COLOR.RED READ COLOR.GREEN READ COLOR.BLUE</p> <p>Ver também: RGB i</p>

Comando:	COLOR
Resultado:	Devolve uma lista de 3 valores que representam níveis de PWM { vermelho, verde, azul }. Devolve os valores de RED/GREEN/BLUE para o RGB (color) LED incorporado.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

COLOR.RED

Comando:	COLOR RED
Sintaxe de comando:	READ COLOR.RED
Intervalo:	
Descreve:	Lê o estado de saída atual do COLOR RGB LED incorporado com os subcomponentes .RED , .GREEN , .BLUE . Ao ler todo o item, é devolvida uma lista de três valores, com valores entre 0 e 255, em que 0=desligado, 255=totalmente ligado e os valores intermédios indicam níveis de PWM . READ COLOR.RED
Resultado:	Devolve 3 valores que representam níveis de PWM { vermelho }. Devolve os valores de RED para o RGB (color) LED incorporado.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

COLOR.GREEN

Comando:	COLOR GREEN
Sintaxe de comando:	READ COLOR.GREEN
Intervalo:	
Descreve:	Lê o estado de saída atual do COLOR RGB LED incorporado com os subcomponentes .RED , .GREEN , .BLUE . Ao ler todo o item, é devolvida uma lista de três valores, com valores entre 0 e 255, em que 0=desligado, 255=totalmente ligado e os valores intermédios indicam níveis de PWM . READ COLOR.GREEN
Resultado:	Devolve uma lista de 3 valores que representam níveis de PWM { vermelho, verde, azul }. Devolve os valores de RED/GREEN/BLUE para o RGB (color) LED incorporado.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

COLOR.BLUE

Comando:	COLOR BLUE
Sintaxe de comando:	READ COLOR.BLUE
Intervalo:	
Descreve:	Lê o estado de saída atual do COLOR RGB LED incorporado com os subcomponentes .RED , .GREEN , .BLUE . Ao ler todo o item, é devolvida uma lista de três valores, com valores entre 0 e 255, em que 0=desligado, 255=totalmente ligado e os valores intermédios indicam níveis de PWM . READ COLOR.BLUE
Resultado:	Devolve uma lista de 3 valores que representam níveis de PWM { vermelho, verde, azul }. Devolve os valores de RED/GREEN/BLUE para o RGB (color) LED

Comando:	COLOR BLUE
	incorporado.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DCMOTOR i

Comando:	DCMOTOR i
Sintaxe de comando:	READ DCMOTOR i
Intervalo:	
Descreve:	Motor que converte energia elétrica de corrente contínua em energia mecânica.
Resultado:	Devolve se o dcmotor está em funcionamento (1) ou parado (0).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

DIGITAL.OUT i

Comando:	DIGITAL.OUT i
Sintaxe de comando:	READ DIGITAL.OUT i
Intervalo:	
Descreve:	Devolve o estado atual do pin digital ligado ao objeto DIGITAL ou o estado em cache do valor de saída digital DEFINIDO pela última vez para o objeto.

Comando:	DIGITAL.OUT i
Resultado:	Devolve 0 (saída baixa), 1 (saída alta).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo/Sensor

FORMAT

Comando:	FORMAT Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ FORMAT
Intervalo:	
Describe:	<p>Devolve as bandeiras de formação atuais para comunicação de erros. O valor devolvido é um valor em bytes que indica várias bandeiras. A máscara com valores indica as opções de comunicação de erros que estão ativas.</p> <p>1 = cadeias de ERRO comunicadas</p> <p>2 = números de ERRO comunicados</p> <p>+4 = SOM DE ERRO ativado, se não estiver definido os erros são comunicados de forma silenciosa.</p>
Resultado:	Formato de erro de leitura (1=cadeias, 2=números, +4 para qualquer um: sons ativados).
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

FLOW

Comando:	FLOW Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ FLOW
Intervalo:	
Descreve:	Devolve a definição de controlo de fluxo atual; 0= <i>desativado</i> , 1= <i>ativado</i> .
Resultado:	Lê o controlo de fluxo atual, 0 = nenhum, 1 = xligado/xdesligado
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

IN1/IN2/IN3

Comando:	IN1/IN2/IN3
Sintaxe de comando:	READ IN1 READ IN2 READ IN3
Intervalo:	
Descreve:	Lê o valor presente na porta indicada e devolve esse valor ao anfitrião.
Resultado:	Lê o valor da porta analógica na placa TI STEM
Tipo ou Componente endereçável:	Porta

LAST ERROR

Comando:	LAST ERROR
Sintaxe de comando:	READ LAST ERROR
Intervalo:	
Descreve:	Devolve o último erro comunicado da última operação. Consoante a definição de FORMAT ERROR , a resposta pode ser uma cadeia (STRING) ou um número (NUMBER).
Resultado:	Devolve o último erro encontrado, repõe automaticamente a 0, sem erros.
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

LED i

Comando:	LED i
Sintaxe de comando:	READ LED i
Intervalo:	
Descreve:	Lê o estado atual do LED especificado. Se o LED for digital, é devolvido um 0 ou 1 que indica que o LED está desligado ou ligado. Se o LED estiver ligado a uma saída PWM , será devolvido um valor de 0 a 255, indicando o nível de PWM atual, em que 0 é desligado, 255 é totalmente ligado e os valores intermédios indicam a definição de PWM atual.
Resultado:	Obtém o estado do LED , 0 ou 1 se for digital, 0-255 se for PWM em analógico.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

LIGHT

Comando:	LIGHT
Sintaxe de comando:	READ LIGHT
Intervalo:	
Descreve:	Devolve o estado do LED VERMELHO incorporado (apenas digital). Um valor de 0 é desconectado e 1 é ligado.
Resultado:	Obtém o estado atual do LED vermelho incorporado (0=desligado, 1=ligado).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

OUT1/2/3

Comando:	OUT1/2/3
Sintaxe de comando:	READ OUT1 READ OUT2 READ OUT3
Intervalo:	
Descreve:	Lê o valor da porta atual como entrada (pode ser uma leitura digital, uma vez que estas não suportam entradas analógicas). READ OUT1/OUT2/OUT3
Resultado:	Lê o valor da porta analógica na placa TI STEM .
Tipo ou Componente endereçável:	Porta

PWR

Comando:	PWR
Sintaxe de comando:	READ PWR
Intervalo:	
Descreve:	Devolve o estado atual de presença de alimentação externa conectada à porta PWR . A porta PWR é lida e é devolvido um valor de estado de 0 (não presente) ou 1 (presente), consoante esteja ou não disponível uma alimentação externa. READ PWR
Resultado:	Devolve o estado da presença de alimentação externa na porta PWR (0=não presente, 1=alimentação externa presente).
Tipo ou Componente endereçável:	Estado

RELAY i

Comando:	RELAY i
Sintaxe de comando:	READ RELAY i
Intervalo:	
Descreve:	Devolve o estado atual do relé especificado. 0 = OFF, 1 = ON.
Resultado:	Estado lido do relé - 0=não ativo 1=ativo.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

RESOLUTION

Comando:	RESOLUTION
Sintaxe de comando:	READ RESOLUTION
Intervalo:	
Descreve:	Devolve a resolução de bits utilizada pelo sistema para leituras de ADC.
Resultado:	Devolve a resolução de ADC utilizada, em bits (a predefinição é 14).
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

RGB i

Comando:	RGB i
Sintaxe de comando:	READ RGB i
Intervalo:	
Descreve:	<p>O mesmo que o objeto COLOR referido acima e possui objetos secundários designados por RED, GREEN e BLUE (vermelho, verde e azul). Este comando devolve o nível atual de PWM que o objeto especificado está a utilizar.</p> <p>READ RGB i – devolve uma lista de 3 elementos, constituída pelo nível de cor {vermelho, verde, azul}.</p> <p>READ RED i – devolve apenas o nível atual do componente vermelho.</p> <p>READ GREEN i</p> <p>READ BLUE i</p>
Resultado:	Obtém o estado dos valores de lista de RGB LED , {r,g,b}
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

RED i

Comando:	RED i
Sintaxe de comando:	READ RED i
Intervalo:	
Descreve:	<p>O mesmo que o objeto COLOR referido acima e possui objetos secundários designados por RED, GREEN e BLUE (vermelho, verde e azul). Este comando devolve o nível atual de PWM que o objeto especificado está a utilizar.</p> <p>READ RGB i – devolve uma lista de 3 elementos, constituída pelo nível de cor {vermelho, verde, azul}.</p> <p>READ RED i – devolve apenas o nível atual do componente vermelho.</p>
Resultado:	Obtém o estado do componente RGB RED .
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

GREEN i

Comando:	GREEN i
Sintaxe de comando:	READ GREEN i
Intervalo:	
Descreve:	<p>O mesmo que o objeto COLOR referido acima e possui objetos secundários designados por RED, GREEN e BLUE (vermelho, verde e azul). Este comando devolve o nível atual de PWM que o objeto especificado está a utilizar.</p> <p>READ RGB i – devolve uma lista de 3 elementos, constituída pelo nível de cor {vermelho, verde, azul}.</p> <p>READ GREEN i – devolve apenas o nível atual do componente verde.</p>
Resultado:	Obtém o estado do componente RGB GREEN .
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

BLUE i

Comando:	BLUE i
Sintaxe de comando:	READ BLUE i
Intervalo:	
Describe:	<p>O mesmo que o objeto COLOR referido acima e possui objetos secundários designados por RED, GREEN e BLUE (vermelho, verde e azul). Este comando devolve o nível atual de PWM que o objeto especificado está a utilizar.</p> <p>READ RGB i – devolve uma lista de 3 elementos, constituída pelo nível de cor {vermelho, verde, azul}.</p> <p>READ BLUE i – devolve apenas o nível atual do componente azul.</p>
Resultado:	Obtém o estado do componente RGB BLUE .
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SERVO i

Comando:	SERVO i
Sintaxe de comando:	READ SERVO i
Intervalo:	
Describe:	<p>Devolve a posição atual de um servomotor de rastreio no intervalo de -90 a 90, OU a velocidade atual de rotação de um servomotor contínuo.</p> <p>Além disso, pode ser lida a definição de “calibração” atual para o servo constituída por uma lista de 2 elementos que representa as larguras superior e inferior do impulso de microssegundo que corresponde aos intervalos de rastreio/rotação.</p> <p>READ SERVO i – obtém a posição de rastreio ou velocidade/direção de rotação atual.</p> <p>READ SERVO i CALIBRATION – obtém o intervalo de microssegundo</p>

Comando:	SERVO i
	para rastreio ou rotação.
Resultado:	Devolve a posição do servomotor em graus, de -90 a +90.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SERVO i CALIBRATION

Comando:	SERVO i CALIBRATION Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	READ SERVO i CALIBRATION
Intervalo:	
Descreve:	<p>Devolve a posição atual de um servomotor de rastreio no intervalo de -90 a 90, OU a velocidade atual de rotação de um servomotor contínuo.</p> <p>Além disso, pode ser lida a definição de “calibração” atual para o servo constituída por uma lista de 2 elementos que representa as larguras superior e inferior do impulso de microssegundo que corresponde aos intervalos de rastreio/rotação.</p> <p>READ SERVO i CALIBRATION – obtém o intervalo de microssegundo para rastreio ou rotação.</p>
Resultado:	Devolve a posição do servomotor em graus, de -90 a +90.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SOUND

Comando:	SOUND
Sintaxe de comando:	READ SOUND
Intervalo:	
Descreve:	Devolve um valor que indica se o som está atualmente a ser reproduzido (1) ou não (0) através da coluna incorporada.
Resultado:	Devolve se a coluna incorporada está a reproduzir um som (1) ou está silenciosa (0).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SPEAKER i

Comando:	SPEAKER i
Sintaxe de comando:	READ SPEAKER i
Intervalo:	
Descreve:	Devolve um valor que indica se o som está atualmente a ser reproduzido (1) ou não (0) através de uma coluna externa.
Resultado:	Devolve se a coluna está a reproduzir um som (1) ou está silenciosa (0).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

SQUAREWAVE i

Comando:	SQUAREWAVE i
Sintaxe de comando:	READ SQUAREWAVE i
Intervalo:	
Descreve:	Devolve um 0 quando o objeto de onda quadrada atual não está ativo. É devolvido um valor de 1 se o objeto estiver a gerar ativamente uma saída.
Resultado:	Devolve se a onda quadrada está ativa (1) ou não (0).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

PERIOD n

Comando:	PERIOD n
Sintaxe de comando:	PERIOD n
Intervalo:	
Descreve:	O comando AVERAGE é um mais específico para PERIOD pelo facto de especificar quantos períodos distintos serão medidos e dos quais será calculada a média em conjunto para obter a medição pretendida. Podem ser recolhidas até 25 amostras para obter a medição de período para um determinado pin.
Resultado:	Define o número de amostras de frequência a recolher das quais será calculada a média em conjunto para gerar o período.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

CALIBRATE

CALIBRATE é utilizado para definir diversos valores de sensores e controlos que, de outra forma, não se encaixam num meio de definir de outra forma. Para termístores e sensores de temperatura que utilizam uma porta de entrada analógica, pode ser utilizado para ajusta os coeficientes da equação Steinhart-Hart utilizada para mapear as leituras do termistor para valores de temperatura. Para servomotores, é utilizado para ajustar o impulso de PWM dentro do intervalo para um servomotor, em que a posição zero é definida a 1500 microssegundos. Também é utilizada para definir a frequência de calibração para o módulo gerador de sinal DDS (a predefinição é 24 MHz).

Para sensores que suportam calibração, o(s) valor(es) podem ser obtidos por **READ sensor [i] CALIBRATION**.

SERVO i / SERVO.CONTINUOUS i

Comando:	SERVO i /SERVO.CONTINUOUS i mínimo máximo Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	CALIBRATE SERVO i mínimo máximo
Intervalo:	
Descreve:	<p>Os servomotores funcionam utilizando a modulação de impulsos, na qual a largura de impulso elevada determina a direção de funcionamento do servomotor e, possivelmente, a velocidade de funcionamento. O tempo entre impulsos é geralmente de 20 milissegundos e não pode ser regulado por este comando. A largura de impulso varia geralmente em torno de um ponto intermédio de 1,5 milissegundos (1500 microssegundos). As larguras de impulso inferiores a 1,5 milissegundos provocam o funcionamento do servomotor numa direção, enquanto as larguras de impulso superiores a 1,5 milissegundos provocam o funcionamento no sentido contrário.</p> <p>O comando CALIBRATE para SERVO permite alterações programáveis nas larguras de impulso mínimas e máximas. Os parâmetros são tempos de largura de impulso em microssegundos. As predefinições atuais são 600 microssegundos no máximo e 2400</p>

Comando:	SERVO i /SERVO.CONTINUOUS i mínimo máximo Utilizador avançado
	no mínimo.
Resultado:	Define a largura de impulso mínima e máxima para o servomotor, valores em microssegundos, predefinição de 600 e 2400.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo

TEMPERATURE i C1 C2 C3 R1

Comando:	TEMPERATURE i C1 C2 C3 R1 Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	CALIBRATE TEMPERATURE i C1 C2 C3 R1
Intervalo:	
Descreve:	<p>O comando CALIBRATE para os sensores analógicos de temperatura permite a modificação dos coeficientes da equação Steinhart-Hart predefinidos para corresponder aos do elemento termistor no sensor em utilização.</p> <p>Os valores predefinidos são:</p> <p>C1: 8.76741e-8 C2: 2.34125e-4 C3: 1.129148e-3 R1: 10000.0 (valor de referência de resistência = 10 kΩ)</p>
Resultado:	Quando se utiliza um sensor de temperatura de termistor analógico.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

THERMISTOR i C1 C2 C3 R1

Comando:	THERMISTOR i C1 C2 C3 R1 Utilizador avançado
Sintaxe de comando:	CALIBRATE THERMISTOR i C1 C2 C3 R1
Intervalo:	
Descreve:	<p>O comando CALIBRATE para termístores analógicos de temperatura permite a modificação dos coeficientes da equação Steinhart-Hart predefinidos para corresponder aos do elemento termístor no sensor em utilização.</p> <p>Os valores predefinidos são:</p> <p>C1: 1.33342e-7 C2: 2.22468e-4 C3: 1.02119e-3 R1: 15000.0 (valor de referência de resistência = 15 kΩ)</p>
Resultado:	<p>Em que $c1/c2/c3$ são constantes flutuantes para a equação Reinhard-Hart.</p> <p>... que modela o termístor e r é a resistência para a referência.</p> <p>... resistência utilizada para criar um divisor de tensão com o termístor.</p>
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor

Fichas de Dados Hub TI-Innovator™

O TI-Innovator™ Hub As Fichas de Dados incluem o seguinte: nome e número do produto, uma descrição breve, imagem do produto, especificações, função dos componentes integrados e Hub comandos com amostras de código simples.

Ligações de tópicos

- Ficha de Dados do Hub TI-Innovator™
 - Portas do Hub TI-Innovator™ e pinos utilizáveis da placa de ensaio
- Fichas de Dados dos Componentes Integrados no Hub TI-Innovator™
 - Ficha de Dados do LED RGB incorporado
 - Ficha de Dados do LED vermelho incorporado
 - Ficha de Dados da coluna incorporada
 - Ficha de Dados Sensor de luz e brilho incorporado
 - Incorporado - Ficha de Dados do indicador de energia auxiliar
 - LED verde incorporado - Ficha de Dados do indicador de energia
 - LED vermelho incorporado - Ficha de Dados Indicador de Erro
- Ficha de Dados Cabo USB Mini A a Mini B
- Ficha de Dados Cabo USB A padrão para cabo mini B
- Ficha de Dados Cabo USB A padrão para cabo micro B
- Carregador de parede TI Ficha de Dados
- Ficha de Dados da Bateria Externa

TI-Innovator™ Hub Ficha de Dados



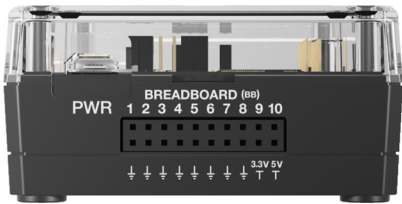
Título	TI-Innovator™ Hub
Nome do artigo TI	STEM/BK/B
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Use o TI-Innovator™ Hub com a sua calculadora gráfica TI ou software de computador TI-Nspire™ compatível para controlar componentes, ler sensores e criar poderosas experiências de aprendizagem.
Categoria	Hub
Hub Conexão	Não aplicável
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	<p>Não exponha o Hub a temperaturas superiores a 140°F (60 °C).</p> <p>Não desmonte nem maltrate o Hub.</p> <p>Não encadeie vários Hubs através das portas I/O ou do conector da placa de ensaio.</p> <p>Use somente cabos USB fornecidos com o Hub.</p> <p>Use somente suprimentos de alimentação fornecidos pela TI:</p> <ul style="list-style-type: none">• O carregador da parede TI está incluído com o TI-Innovator™ Hub• Suporte opcional da bateria externa com 4 pilhas AA incluído no pack de placas de ensaio do TI-Innovator™ <p>Assegure-se de que os componentes que recebem energia do Hub não excedem o limite de potência de 1 amp do Hub.</p>

Título	TI-Innovator™ Hub
	<p>Evite usar o Hub para controlar a eletricidade AC.</p> <p>Ver também: Portas do Hub TI-Innovator™ e pinos utilizáveis da placa de ensaio</p>
Especificações	Consulte a secção de especificações do TI-Innovator™ Hub em education.ti.com/go/innovator .

Portas do Hub TI-Innovator™ e pinos utilizáveis da placa de ensaio

Características do conector da placa de ensaio

Pinos diferentes do conector da placa de ensaio têm capacidades diferentes.



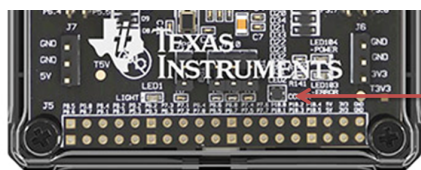
Pino	I/O Digital	Largura do impulso Modulação (PWM)	ANALOG IN
BB1	Y		
BB2	Y		
BB3	Y		
BB4	Y	Y	
BB5	Y		Y
BB6	Y		Y
BB7	Y		Y
BB8	Y	Y	
BB9	Y	Y	
BB10	Y	Y	

Componentes integrados do Hub TI-Innovator™ Fichas de Dados

Ligações de tópicos

- Ficha de Dados do LED RGB incorporado
- Ficha de Dados do LED vermelho incorporado
- Ficha de Dados da coluna incorporada
- Ficha de Dados Sensor de luz e brilho incorporado
- Incorporado - Ficha de Dados do indicador de energia auxiliar
- LED verde incorporado - Ficha de Dados do indicador de energia
- LED vermelho incorporado - Ficha de Dados Indicador de Erro

Ficha de Dados do LED RGB incorporado



On-Board RGB LED
(LED2)

Título	LED RGB incorporado
Nome do artigo TI	Incorporado no Hub
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Díodo emissor de luz incorporado (LED) capaz de emitir uma variedade de cores quando passa através dele.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	incorporado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

HUB Comandos

Desenhar objeto	COR
Sintaxe de comando	Enviar("SET COLOR ...") ON/OFF/0-255 (elemento vermelho)

HUB Comandos

ON/OFF/0-255 (elemento verde)

ON/OFF/0-255 (elemento azul)

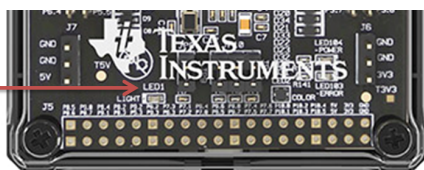
[BLINK frequency] (em Hz)

[duração TEMPO] (em segundos)

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Ligue os elementos vermelho e verde do LED tricolor	<code>Send("SET COLOR ON ON OFF")</code>
	Defina o Vermelho para a intensidade completa, o Verde para meia intensidade, o Azul para desligado	<code>Send("SET COLOR 255 128 0")</code>
	Defina o Vermelho para a intensidade completa, o Verde para meia intensidade, o Azul para desligado durante 10 segundos	<code>Send("SET COLOR 255 128 0 TIME 10")</code>
	Defina o Vermelho para a intensidade completa, o Verde para meia intensidade, o Azul para desligado e faça-os piscar a 2 Hz (2 vezes por segundo) durante 10 segundos	<code>Send("SET COLOR 255 128 0 BLINK 2 TIME 10")</code>
	Desligue o elemento vermelho	<code>Send("SET COLOR.RED 0")</code>
	Ligue (ON) o elemento Verde a meia intensidade e faça piscar a 2 Hz durante 10 segundos	<code>Send("SET COLOR.GREEN 128 BLINK 2 TIME 10")</code>

Ficha de Dados do LED vermelho incorporado

On-Board RED LED
(LED1)



Título	LED vermelho incorporado
Nome do artigo TI	Incorporado no Hub
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Díodo emissor de luz (LED) incorporado que emite luz quando a corrente passa por ele.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	incorporado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

HUB Comandos

Desenhar objeto	LUZ
Sintaxe de comando	Enviar ("SET LIGHT...") ON/OFF [BLINK frequency] [duração TEMPO] (em segundos)

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Ligar LED (ON)	Send ("SET LIGHT ON")
	Desligar LED (OFF)	Send ("SET LIGHT OFF")
	Ligar LED durante 10 segundos	Send ("SET LIGHT ON TIME 10")
	Ligar LED, piscar a 2 Hz durante 10 segundos	Send ("SET LIGHT ON BLINK 2 TIME 10")

Ver também: LED vermelho - indicador de erro

Ficha de Dados da coluna incorporada



Coluna (na parte traseira de Hub) é identificada como "SOM" nas Hub sequências de comando.

Título	Coluna incorporada
Nome do artigo TI	Incorporado no Hub
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Coluna integrada na parte traseira do hub. Converte a corrente elétrica em som que pode ouvir.
Categoria	Saída de som
Hub Conexão	incorporado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

HUB Comandos

Desenhar objeto	SOM
Sintaxe de comando	Enviar ("SET SOUND ...") Frequência em Hz ou Nota como C1, CS1, D2, ... [TIME duration in seconds]

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Reproduzir tom a 261.23 Hz	Send ("SET SOUND 261.23")
	Avaliar a expressão 2^8 (=256) e reproduzir o tom	Send ("SET SOUND eval (2^8) ")
	Avaliar a expressão	Send ("SET SOUND eval

HUB Comandos

	Ação desejada	Amostra de código
	2^8 (= 256) e reproduzir o tom durante 0,25 segundos	(2^8) TIME .25")
	Avaliar a expressão 2^9 (= 512) e reproduzir o tom durante 0,25 segundos (resultado da avaliação de 1/4)	Send("SET SOUND eval (2^9) TIME eval (1/4) ")
	Desligar a coluna	Send("SET SOUND OFF")

Ficha de Dados Sensor de luz e brilho incorporado

Light Brightness Sensor



Título	Sensor de luz e brilho incorporado
Nome do artigo TI	Incorporado no Hub
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Sensor de brilho incorporado localizado no fundo do Hub. O sensor deteta a intensidade da luz.
Categoria	Sensores ambientais
Hub Conexão	incorporado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

HUB Comandos		
Desenhar objeto	BRILHO	
Sintaxe de comando	Enviar("READ BRIGHTNESS")	
Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Leia o sensor de brilho da luz incorporado	Send ("READ BRIGHTNESS") Get (B)

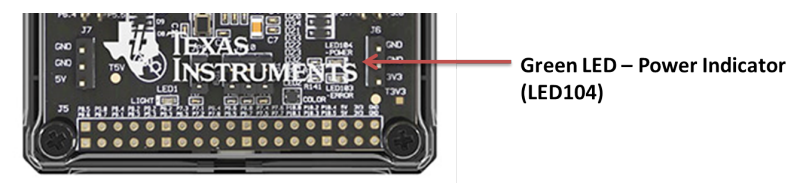
Incorporado - Ficha de Dados do indicador de energia auxiliar

Auxiliary Power indicator (LED102)



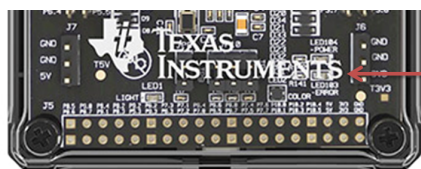
Título	Indicador de energia auxiliar (LED102)
Nome do artigo TI	Incorporado no Hub
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Indica uma ligação com energia auxiliar.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	incorporado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

LED verde incorporado - Ficha de Dados do indicador de energia



Título	LED verde – indicador de alimentaçãoenergia
Nome do artigo TI	Incorporado no Hub
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Indica uma conexão USB na porta DADOS.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	incorporado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

LED vermelho incorporado - Ficha de Dados Indicador de Erro

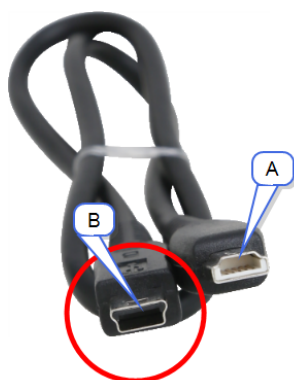


RED LED – Error Indicator
(LED103)

Título	LED vermelho – indicador de erro
Nome do artigo TI	Incorporado no Hub
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Indica um erro no comando de Sketch.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	incorporado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

Ver também: LED vermelho incorporado

Cabo USB Mini A para Mini Ficha de Dados



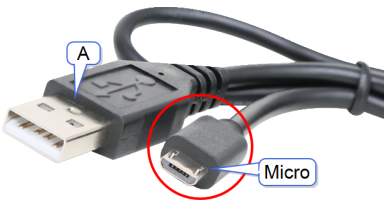
Título	Cabo USB mini A para cabo mini B
Nome do artigo TI	XX/CA/USB15/A
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Conecta a Hub para uma calculadora gráfica CE ou uma unidade portátil TI-Nspire CX.
Categoria	Acessórios
Hub Conexão	Não aplicável
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

Cabo USB A padrão para cabo mini B Ficha de Dados



Título	Cabo USB A padrão para cabo mini B
Nome do artigo TI	STEM/CA/USB20/A
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Conecta o Hub a um computador com software TI-Nspire™ CX.
Categoria	Acessórios
Hub Conexão	conector "B" para a porta USB mini B
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

Cabo USB A Padrão a cabo micro B Ficha de Dados



Título	Cabo USB A padrão para cabo micro B
Nome do artigo TI	XX/CA/USB60/C
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Conecta a Hub para uma fonte de alimentação aprovada pela TI usada com periféricos que requerem uma porta de saída de 5V.
Categoria	Acessórios
Hub Conexão	conector "B" para a porta USB mini B
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

Carregador de parede TI Ficha de Dados



Título	Carregador de parede TI
Nome do artigo TI	XX/AD/9212USB/A
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Carregador de parede que fornece energia através do TI-Innovator™ Hub para módulos conectados que requerem energia adicional.
Categoria	Acessórios
Hub Conexão	Micro conector do cabo USB padrão A para cabo micro B para o conector PWR
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

Ficha de Dados da Bateria Externa



Título	Bateria externa
Nome do artigo	TI STEM BT/A
Quantidade	1
Incluída em	Embalagem da bateria externa
Descrição	Bateria externa que fornece energia através do TI-Innovator™ Hub para módulos conectados que requerem energia adicional.
Categoria	Acessórios
Hub Conexão	Micro conector do cabo USB padrão A para cabo micro B para o conector PWR.
Instruções de montagem	Conectar à porta PWR no TI-Innovator™ Hub
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

TI-Innovator™ Rover Guia de Configuração

TI-Innovator™ Rover é um veículo robotizado programável de duas rodas que trabalha com o Hub TI-Innovator™ com a placa TI LaunchPad™. Você se comunica com o Hub TI-Innovator™ e controla o Rover através dos comandos de programação da TI Basic. Os componentes incorporados incluem dois motores, sensor de cores, ranger ultra-sônico, giroscópio e LED RGB.

Os tópicos para ajudá-lo a começar incluem:

- Visão geral do TI-Innovator™ Rover
- O que há na caixa
- Requisitos de instalação do TI-Innovator™ Rover
- Preparação do TI-Innovator™ Rover
- Conectar TI-Innovator™ Rover
- Explorar o TI-Innovator™ Rover montado
- Precauções gerais

Visão geral do TI-Innovator™ Rover

O **TI-Innovator™ Rover** é um veículo robótico programável de duas rodas que funciona com o TI-Innovator™ Hub com a TI-Innovator™ Hub com TI LaunchPad™ Board. Comunica com o Hub e controla o Rover através de programas TI Basic num destes produtos TI:

- Família de calculadoras gráficas TI CE (TI-83 Premium CE, TI-84 Plus CE, e TI-84 Plus CE-T) com sistema operacional versão 5.3 ou posterior instalada. Também pode ser necessário instalar ou atualizar a aplicação de Hub, que contém o menu Hub.
- Unidade portátil TI Nspire™ CX ou unidade portátil TI Nspire™ CX CAS com sistema operacional versão 4.5 ou posterior instalada
- Software de computador TI Nspire™ versão 4.5 ou posterior

Siga este guia para instalar o seu TI-Innovator™ Rover com a sua calculadora gráfica TI CE ou unidade portátil TI-Nspire™ CX.

Saber mais

Consulte o [TI-Innovator™ Technology eGuide](#) para obter mais informação.

O eGuide é uma fonte de informação sobre o TI-Innovator™ baseada na web, que inclui:

- Programação com a família de calculadoras gráficas TI CE e tecnologia TI-Nspire™, incluindo os programas de amostra.
- Módulos de entrada/saída e seus comandos.
- Componentes de placa de ensaio e seus comandos disponíveis.

- TI-Innovator™ Rover e comandos.
- Link para atualizar o software TI-Innovator™ Sketch.
- Atividades da sala de aulas gratuitas para Hub e Rover.

Para aceder ao eGuide, visite <https://education.ti.com/go/eguide/hub/PT>.

Para uma lista de precauções a tomar ao utilizar o Rover e seus componentes, consulte *Precauções Gerais* (página 268).

Requisitos de instalação do TI-Innovator™ Rover

Para instalar o seu TI-Innovator™ Rover com o TI-Innovator™ Hub e calculadora gráfica, vai precisar deste material.

Componente	Imagem	Descrição
TI-Innovator™ Rover		Um veículo robótico de duas rodas que funciona com o Hub.
Cabo de fita da placa de ensaio		Conecta o Rover ao conector da placa de ensaio do Hub.
I ² C Cabo		Conecta o Rover à porta I ² C do Hub.
TI-Innovator™ Hub com TI LaunchPad™ Board		Controla o Rover através de comandos de programação TI Basic.
USB Unit-to-Unit (Mini-A to Mini-B) Cabo		Incluído com o Hub. Conecta o Hub a uma calculadora gráfica TI CE ou uma unidade portátil TI-Nspire™ CX.
USB Standard A to Micro Cabo		Incluído com o Hub. Conecta a porta PWR do Rover a uma fonte de alimentação aprovada pela TI.
Calculadora gráfica TI CE ou Unidade portátil TI-Nspire™ CX		Executa programas TI Basic para enviar comandos para o Hub.
TI Wall Charger		Incluído com o Hub. Fonte de alimentação para carregar o Rover.

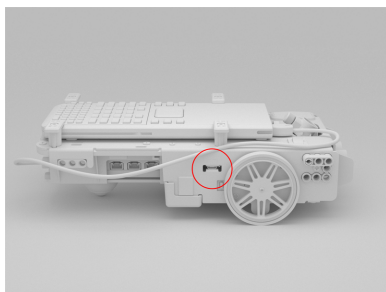
Preparação do TI-Innovator™ Rover

Siga estes passos para carregar totalmente o seu TI-Innovator™ Rover.

1. Identifique o micro conector no USB Standard A to Micro cabo.



2. Introduza o micro conector na porta **PWR** na parte superior do Rover.



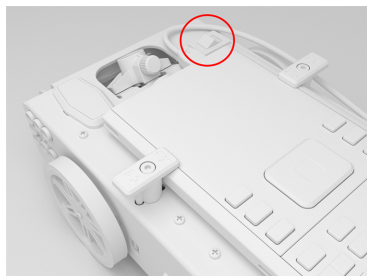
3. Insira a extremidade livre do cabo (o conector "A") na porta USB do computador ou TI Wall Charger.

Nota: O indicador do nível da bateria fica verde quando a bateria está totalmente carregada.



Assegure que o TI-Innovator™ Rover está **OFF** antes de o ligar ao TI-Innovator™ Hub.

- Coloque o interruptor **On/Off (I/O)** na posição **Off (O)**.



Conectar TI-Innovator™ Rover

Existem dois conjuntos de passos de ligação para usar o TI-Innovator™ Rover.

- Primeiro, ligue o Rover ao TI-Innovator™ Hub usando os dois cabos de fita fornecidos.
- Depois, ligue o Hub a uma calculadora gráfica, usando o USB Unit-to-Unit (Mini-A to Mini-B) cabo incluído com o Hub.

Ligar o TI-Innovator™ Rover ao TI-Innovator™ Hub

1. Introduza o **cabo de fita da placa de ensaio** no **conector da placa de ensaio** no Hub.

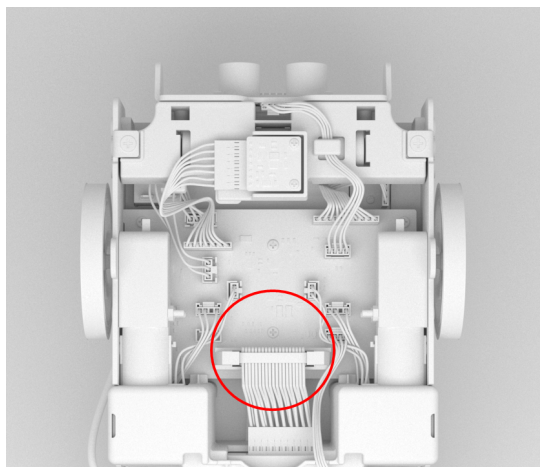
Nota: É imperativo introduzir o cabo corretamente. Assegure que o pino do fio vermelho (escuro) está inserido no orifício 5v no conector da **placa de ensaio**.



2. Guie cuidadosamente o cabo de fita anexado através da abertura na parte traseira do Rover.
3. À medida que o cabo passa, deslize o Hub até ao local usando as **guias**.

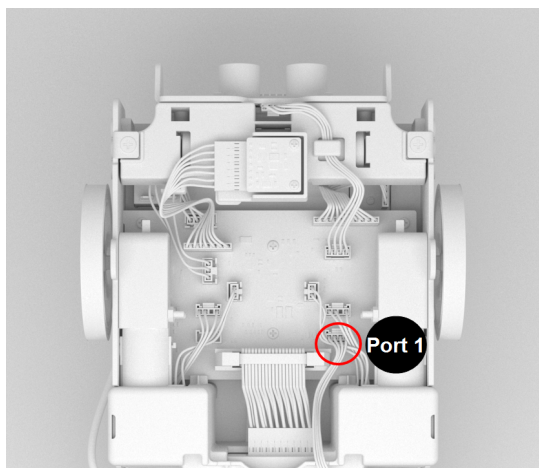
Ouvirá um “clique” quando o Hub estiver devidamente inserido.

4. Abra as duas linguetas no **conector do cabo de fita da placa de circuito do Rover**.
5. Alinhe a fenda no cabo de fita com a ranhura no conector da placa do circuito.
6. Insira o cabo de fita e feche as linguetas.

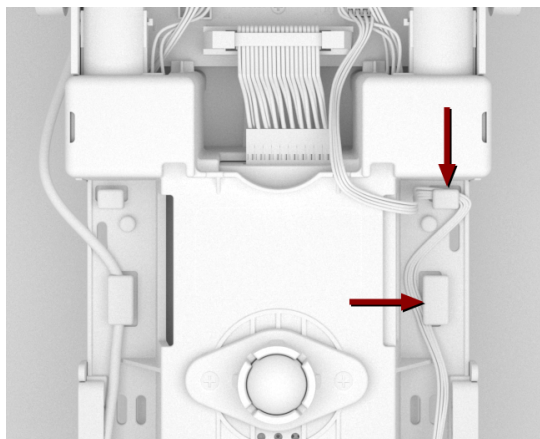


7. Introduza uma extremidade do cabo **I²C** no placa de circuito do Rover.

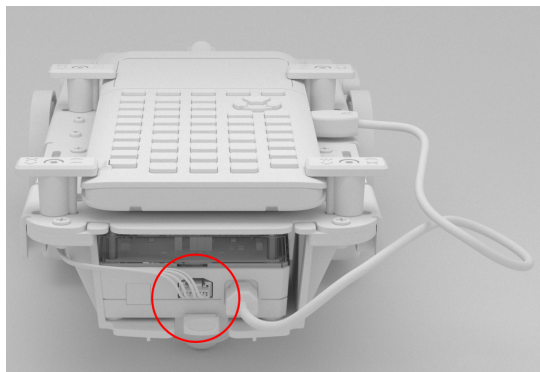
Nota: Existem duas portas **I²C** possíveis. Use a **Porta 1**.



8. Insira a folga do cabo I²C nas guias laterais.



9. Alinhe a barra no cabo I²C com o topo da porta I²C.
10. Insira a extremidade livre do conector do cabo I²C na porta I²C na parte traseira do Hub.

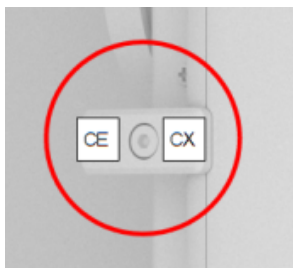
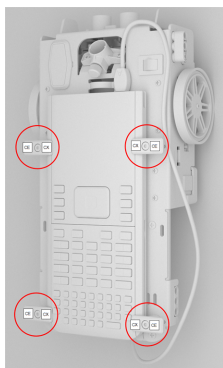


Conectar o TI-Innovator™ Hub a uma calculadora gráfica

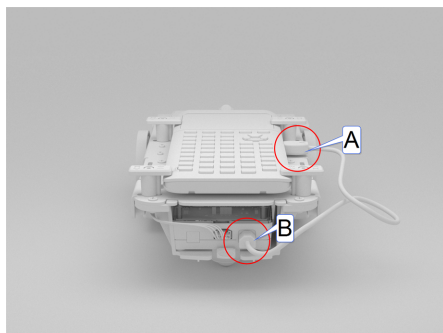
1. Gire o Rover com o lado direito para cima.
2. Levante e gire os **pinos do suporte da calculadora** para que fiquem paralelos ao lado do Rover.
3. Coloque a calculadora gráfica TI CE ou a Unidade portátil TI-Nspire™ CX na plataforma com o ecrã virado para o **suporte do marcador**.
4. Gire os pinos de forma a que o rótulo CE ou CX fique posicionado para dentro para corresponder à calculadora gráfica.

Os pinos clicam quando ficam posicionados corretamente.

Atenção: Não gire os pinos **do suporte da calculadora** sem os levantar primeiro. Podem partir-se.



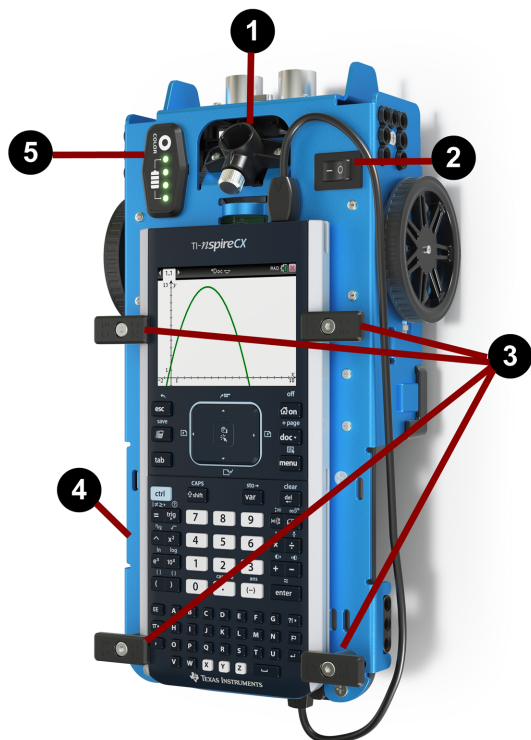
5. Identifique o conector "B" no cabo **USB unidade-a-unidade (mini-A a mini-B)**. Cada extremidade deste cabo tem uma letra gravada.
6. Insira o conector "B" na porta de **DADOS** do Hub.
7. Insira a extremidade livre do cabo (o conector "A") na porta USB da calculadora gráfica.



Explorar o TI-Innovator™ Rover montado

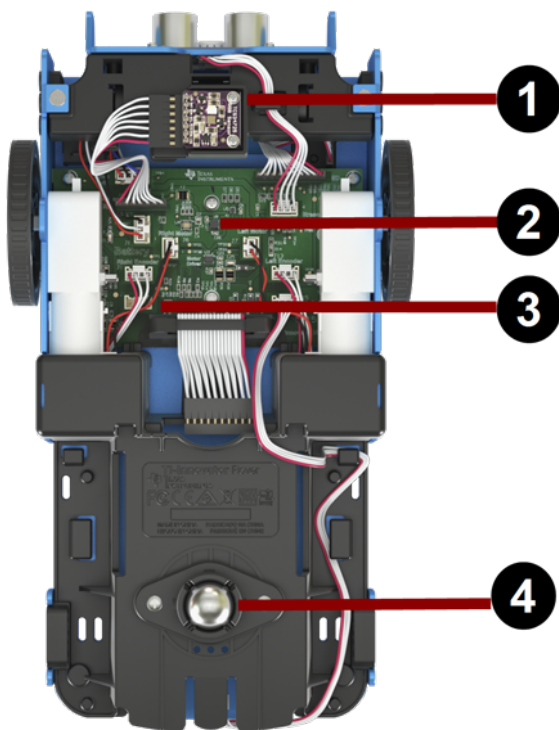
Explore todos os lados do TI-Innovator™ Rover quando montado com o TI-Innovator™ Hub e a calculadora gráfica TI CE ou a unidade portátil TI-Nspire™ CX conectados.

Parte de cima do Rover



- 1 Suporte de marcador** - Segura um marcador para desenhar percursos.
- 2 Interruptor ON/OFF (I/O)** - Liga ou desliga o Rover ON (–) ou OFF (0).
- 3 Pinos do suporte da calculadora** - Segura uma calculadora gráfica TI CE ou
- 4 Plataforma da calculadora** - Segura uma calculadora gráfica TI CE ou unidade portátil TI-Nspire™ CX.
- 5 Painel LED (LED RGB/indicador do nível da bateria)** - Mostra feedback programável através do LED Vermelho-Verde-Azul (RGB) e apresenta os níveis de carga da bateria.

Parte de baixo do Rover.



- 1 Sensor de cor** - O sensor de cor montado na parte inferior deteta a cor da superfície. Também pode detetar a escala de cinzentos de preto (0) a branco (255).
- 2 Giroscópio** - Mede ou mantém a orientação.
- 3 Porta de expansão I²C.**
- 4 Esfera de rodízios** - Oferece um movimento suave numa superfície dura.
Nota: Não é recomendado para utilização sobre um tapete.

Atenção: Se deslocar ou desconectar qualquer um dos cabos, use esta imagem como referência para um engate correto.

Parte da frente do Rover

Sensor ultrassônico - Mede distâncias para obstáculos.



Parte traseira do Rover

Guias - Permite que o Hub deslize facilmente para dentro do Rover e se conecte à placa de circuito Rover.



Nota: Com o TI-Innovator™ Hub inserido, acesse a um sensor e duas portas.

- **Sensor de brilho** - aparece como "BRILHO" nos comandos do Hub.
- **I²C porta** - Usa o cabo I²C para conectar o Hub à placa de circuito do Rover.
- **DADOS** Porta mini USB - Usa o cabo unidade-a-unidade USB (Mini-A a Mini-B) para conectar o Hub a uma calculadora gráfica.

Lado direito do Rover

Acesso no Rover:

- A porta **PWR** - usa um cabo de potência auxiliar USB Standard A a Micro quando carrega a bateria recarregável do Rover.
- **Montagem dianteira e traseira** - Para adicionar estruturas ao Rover, usando blocos de plástico cruzados.



Nota: Com o Hub inserido, acesse às três portas para controlar os módulos de saída.

- **OUT 1 e OUT 2** fornecem alimentação de 3.3V.
 - **OUT 3** fornece alimentação de 5V.
-

Lado esquerdo do Rover

Acesso no Rover:

- **Montagem dianteira e traseira** - Para adicionar estruturas ao Rover, usando blocos de plástico cruzados.



Nota: Com o Hub inserido, acesse às três portas para recolher dados ou o estado a partir dos módulos de entrada.

- **IN 1** e **IN 2** fornecem alimentação de 3.3V.
- **IN 3** fornece alimentação de 5V.

Precauções gerais

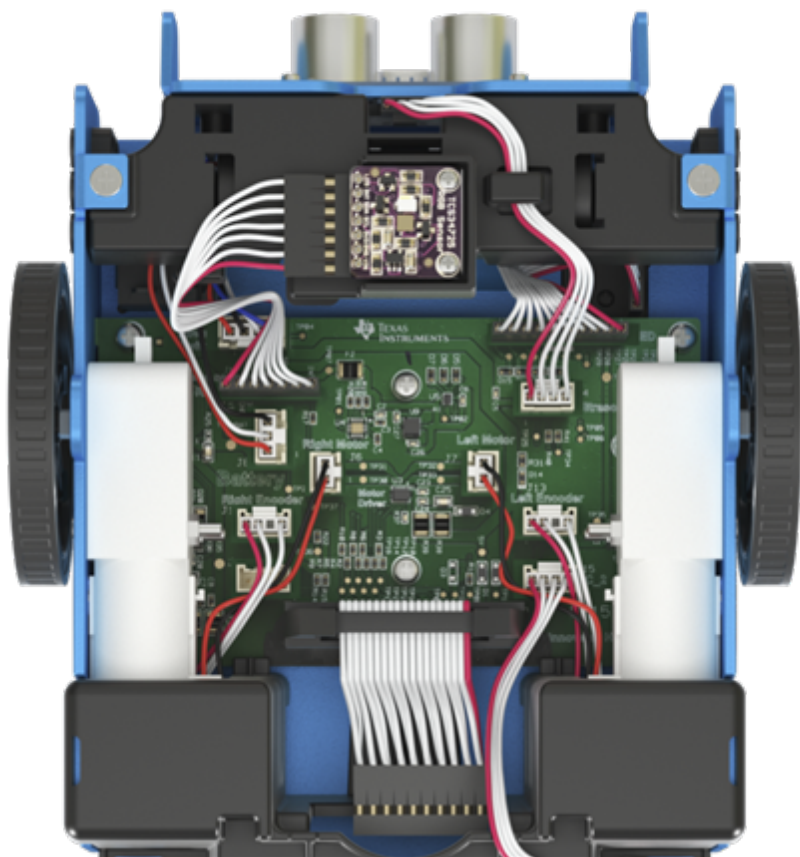
TI-Innovator™ Rover

- Não exponha o Rover a temperaturas superiores a 140°F (60°C).
- Não desmonte nem maltrate o Rover.
- Não coloque nada mais pesado que 1 kg ou 2,2 lbs na plataforma do Rover.
- Use somente cabos USB fornecidos com o TI-Innovator™ Hub.
- Use somente cabos de fita fornecidos com o Rover.
- Use apenas o carregador de parede TI fornecido com o Hub,.
- O sensor ultrassônico montado na parte dianteira detecta objetos a 4 metros do Rover. Para obter os melhores resultados, assegure que a superfície do objeto é maior que uma pasta. Se usar para detectar objetos pequenos, como uma chavena, coloque o Rover a 1 metro do objeto.
- Para obter os melhores resultados, retire a tampa da calculadora gráfica.
- Para o melhor desempenho, use o Rover no chão e não sobre uma mesa. Podem ocorrer danos se o Rover cair de uma mesa.
- Para o melhor desempenho, use o Rover sobre uma superfície dura. Os tapetes podem prender ou arrastar as rodas do Rover.

- Não gire os pinos na plataforma da calculadora sem os levantar primeiro. Podem partir-se.
- Não use o marcador como alavanca para empurrar ou puxar o Rover.
- Não desaparafuse o invólucro da caixa no fundo do Rover. Os codificadores têm extremidades afiadas que não devem ser expostas.
- Quando introduzir o cabo de fita da placa de ensaio no conector da placa de ensaio Hub, é imperativo introduzir o cabo corretamente. Assegure que o pino do fio vermelho (escuro) está inserido no orifício 5v no conector da placa de ensaio do Hub .

Atenção: Se deslocar ou desconectar qualquer um dos cabos, use esta imagem como referência para um engate correto.

Referência à vista inferior



Comandos do TI-Innovator™ Rover versão 1.4

Pré-requisitos: Use o comando Enviar "Connect RV" em primeiro lugar

O comando **"CONNECT RV"** precisa de ser usado em primeiro lugar quando usar o Rover. O comando **"CONNECT RV"** configura o software TI-Innovator™ Hub para trabalhar com o TI-Innovator™ Rover.

Estabelece as conexões para os vários dispositivos no Rover - dois motores, dois codificadores, um giroscópio, um LED RGB e um sensor de cor. Também limpa os vários contadores e valores dos sensores. O parâmetro 'MOTORS' opcional configura apenas os motores e permite o controlo direto de motores sem os periféricos adicionais.

CONNECT RV - inicializa as conexões de hardware.

- Conecta o RV e as entradas e saídas incorporadas no RV.
- Redefine o Caminho e a Origem do referencial
- Define as unidades como metro para o valor por defeito 10. Unidade por defeito do referencial = 10cm.

Subsistemas RV Nomeados

O objeto RV contém vários subsistemas que são endereçados diretamente pelo nome. Estes subsistemas consistem em rodas e sensores que permitem ao Rover sentir o mundo.

Os subsistemas estão listados por nome na tabela a seguir.

Nome do Subsistema	Descrição do Subsistema
RV	O objeto RV como um todo.
RV.COLOR	O LED RGB tricolor na superfície superior do Rover pode ser controlado através de programas do utilizador para exibir qualquer combinação de cores.
RV.COLORINPUT	O sensor de cores está na parte inferior do Rover e é usado para detetar a cor da superfície.
RV.RANGER	O sensor de movimento ultrassónico frontal. Retorna as medições em metros. ~10,00 metros significa que nenhum obstáculo foi detetado.
RV.ENCODERGYRO	Os codificadores rotativos – um em cada motor – medem a distância percorrida pelo Rover. O codificador esquerdo e direito, juntamente com o giroscópio e informações de tempo de operação.

Nome do Subsistema	Descrição do Subsistema
RV.GYRO	O giroscópio é usado para manter a posição do Rover enquanto está em movimento. Também pode ser usado para medir a mudança de ângulo durante as viragens.
RV.MOTOR.L	Motor de roda esquerda e controlo para uso de controlo direto (avançado).
RV.MOTOR.R	Motor de roda direita e controlo para uso de controlo direto (avançado).
RV.MOTORS	Ambos os motores ESQUERDO e DIREITO, geridos como um único objeto para uso de controlo direto (avançado).

Categorias de Comandos do Rover

Os comandos do Rover dividem-se em duas categorias:

1. Execução em fila: Todos os comandos de movimento Rover – PARA A FRENTE, PARA TRÁS, ESQUERDA, DIREITA, ÂNGULO – estão em fila no TI-Innovator Hub. Podem ser executados no futuro.
2. Execução imediata: Outros comandos – como aqueles para ler os sensores ou definir o LED RGB no Rover – são executados imediatamente.

Isto significa que certas instruções no seu programa serão executadas antes de instruções que apareçam no início do programa, especialmente se os últimos comandos forem parte da família em fila.

Por exemplo, no programa abaixo, o LED RGB mudará para VERMELHO antes do Rover parar:

```
Send "SET RV.COLOR 255 0 255" - executado imediatamente
```

```
Send "RV FORWARD 5" - comando em fila
```

```
Send "RV LEFT 45" - comando em fila
```

```
Send "RV RIGHT 90" - comando em fila
```

```
Send "SET RV.COLOR 255 0 0" - executado imediatamente
```

Exemplo:

Para mudar de cor após um movimento "FORWARD", use o parâmetro "TIME" com "WAIT".

```
Send "RV FORWARD TIME 5"
```

```
WAIT 5
```

```
Send "SET RV.COLOR 255 0 255"
```

Comandos RV, Amostras de Código e Sintaxe

Os exemplos a seguir mostram como vários comandos são usados para o RV. Quando um comando **SET** for usado, o **SET** pode ser deixado de fora (uso opcional).

Amostras de código

Quando vir “**Amostra de Código**” na tabela de comandos, esta “**Amostra de Código**” deve ser copiada e colada, *tal como está*, para ser enviada para a sua calculadora gráfica para uso nos seus cálculos.

Exemplo:

Amostra de Código:	<pre>Send ("RV FORWARD 5") Send ("RV FORWARD SPEED 0.2 M/S TIME 10")</pre>
--------------------	--

Menu TI-Innovator™ Rover

Rover (RV)...

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN MP
CTL I/O COLOR EXEC SUB
1:Send("SET")
2:Send("READ")
3:Settings...
4:Wait
5:Get(
6:eval(
7:Rover (RV)...
8:Send("CONNECT-Output...
9:Send("CONNECT-Input...
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET"
3 Define 2 Send "READ" 1 FORWARD
4 Contro 3 Settings
5 Transf 4 Wait
6 I/O 5 Get
7 Mode 6 eval
8 Hub 7 Rover (RV)
9 Draw 8 Send "CONNECT-Output"
A Ports 9 Send "CONNECT-Input"
A Ports
```

- Drive RV...
- Read RV Sensors...
- RV Settings...
- Read RV Path...
- RV Color...
- RV Setup...
- RV Control...
- Send("CONNECT RV")
- Send("DISCONNECT RV")

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN MP
Rover (RV)
1:Drive RV
2:Read RV Sensors...
3:RV Settings...
4:Read RV Path...
5:RV Color...
6:RV Setup...
7:RV Control...
8:Send("CONNECT RV")
9:Send("DISCONNECT RV")
```

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET"
3 Define 2 Send "READ" 1 FORWARD
4 Drive RV
5 Read RV Sensors
6 Read RV Path
7 RV Settings
8 RV Color
9 RV Setup
RV Control
Send "CONNECT RV"
Send "DISCONNECT RV" A TO ANGLE
```

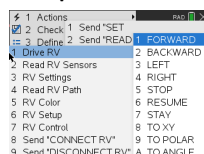
• Drive RV...

- Send("RV
 - FORWARD
 - BACKWARD
 - LEFT
 - RIGHT
 - STOP
 - RESUME
 - STAY
 - TO XY
 - TO POLAR
 - TO ANGLE

CE Calculadoras



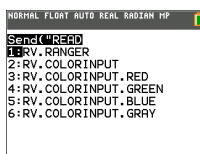
TI-Nspire™ CX



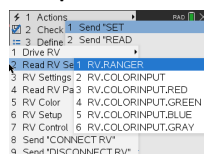
• Read RV Sensors...

- Send"READ"
 - RV.RANGER
 - RV.COLORINPUT
 - RV.COLORINPUT.RED
 - RV.COLORINPUT.GREEN
 - RV.COLORINPUT.BLUE
 - RV.COLORINPUT.GRAY

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



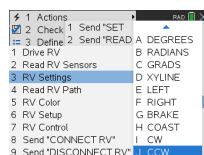
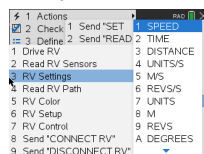
• RV Settings...

- RV Settings
 - SPEED
 - TIME
 - DISTANCE
 - UNIT/S
 - M/S
 - REV/S
 - UNITS
 - M
 - REVS
 - DEGREES
 - RADIANS

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



- GRADS
- XYLINE
- LEFT
- RIGHT
- BRAKE
- COAST
- CW
- CCW

• Read RV Path...

- Send "READ"
 - RV.WAYPOINT.XYTHDRN
 - RV.WAYPOINT.PREV
 - RV.WAYPOINT.CMDNUM
 - RV.PATHLIST.X
 - RV.PATHLIST.Y
 - RV.PATHLIST.TIME
 - RV.PATHLIST.HEADING
 - RV.PATHLIST.DISTANCE
 - RV.PATHLIST.REVS
 - RV.PATHLIST.CMDNUM
 - RV.WAYPOINT.X
 - RV.WAYPOINT.Y
 - RV.WAYPOINT.TIME
 - RV.WAYPOINT.HEADING
 - RV.WAYPOINT.DISTANCE
 - RV.WAYPOINT.REVS

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN MP
Send("READ")
1:RV.WAYPOINT.XYTHDRN
2:RV.WAYPOINT.PREV
3:RV.WAYPOINT.CMDNUM
4:RV.PATHLIST.X
5:RV.PATHLIST.Y
6:RV.PATHLIST.TIME
7:RV.PATHLIST.HEADING
8:RV.PATHLIST.DISTANCE
9:RV.PATHLIST.REVS
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 RV.WAYPOINT.XYTHDRN
3 Define 2 RV.WAYPOINT.PREV
4 Drive RV 3 RV.WAYPOINT.CMDNUM
5 Read RV Set 4 RV.PATHLIST.X
6 RV Settings 5 RV.PATHLIST.Y
7 Read RV Path 6 RV.PATHLIST.TIME
8 RV Color 7 RV.PATHLIST.HEADING
9 RV Setup 8 RV.PATHLIST.DISTANCE
10 RV Control 9 RV.PATHLIST.REVS
11 Send "CON A RV.PATHLIST.CMDNUM
12 Send "DISC"
```

• RV Color...

- Send "SET"
 - RV.COLOR
 - RV.COLOR.RED
 - RV.COLOR.GREEN
 - RV.COLOR.BLUE

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN MP
Send("SET")
1:RV.COLOR
2:RV.COLOR.RED
3:RV.COLOR.GREEN
4:RV.COLOR.BLUE
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET"
3 Define 2 Send "READ"
4 Drive RV
5 Read RV Sensors
6 RV Settings
7 Read RV Path
8 RV Color 1 RV.COLOR
9 RV Setup 2 RV.COLOR.RED
10 RV Control 3 RV.COLOR.GREEN
11 Send "CONNECT F4 RV.COLOR.BLUE
12 Send "DISCONNECT RV"
```

- **RV Setup...**

- Send "SET"
 - RV.POSITION
 - RV.GYRO
 - RV.GRID.ORIGIN
 - RV.GRID.M/UNIT
 - RV.PATH CLEAR
 - RV MARK

CE Calculadoras

```
NORMAL FLAT AUTO REAL RADIAN MP
Send("SET")
1:RV.POSITION
2:RV.GYRO
3:RV.GRID.ORIGIN
4:RV.GRID.M/UNIT
5:RV.PATH CLEAR
6:RV MARK
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET"
3 Define 2 Send "READ"
1 Drive RV
2 Read RV Sensors
3 RV Settings
4 Read RV Path
5 RV Color
6 RV Setup
7 RV Control
8 Send "CONNECT RV"
9 Send "DISCONNECT RV"
10 Send "MARK"
11 Send "RV MARK"
```

- **RV Control...**

- Send "
 - SET RV.MOTORS
 - SET RV.MOTOR.L
 - SET RV.MOTOR.R
 - SET RV.MOTOR.R
 - SET RV.ENCODERSGYRO 0
 - READ RV.ENCODERSGYRO
 - READ RV.GYRO
 - READ RV.DONE
 - READ RV.ETA

CE Calculadoras

```
NORMAL FLAT AUTO REAL RADIAN MP
Send("SET RV.MOTORS")
1:SET RV.MOTORS
2:SET RV.MOTOR.L
3:SET RV.MOTOR.R
4:SET RV.ENCODERSGYRO 0
5:READ RV.ENCODERSGYRO
6:READ RV.GYRO
7:READ RV.DONE
8:READ RV.ETA
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET"
3 Define 2 Send "READ"
1 Drive RV
2 Read RV 1 SET RV.MOTORS
3 RV Setup 2 SET RV.MOTOR.L
4 Read RV 3 SET RV.MOTOR.R
5 RV Color 4 SET RV.ENCODERSGYRO 0
6 RV Setup 5 READ RV.ENCODERSGYRO
7 RV Control 6 READ RV.GYRO
8 Send "C7" READ RV.DONE
9 Send "D11" READ RV.ETA
```

- **Send "CONNECT RV"**

- Send "CONNECT RV"
 - CONNECT RV

CE Calculadoras

```
NORMAL FLAT AUTO REAL RADIAN MP
Rowvar (RV)
1:Drive RV
2:Read RV Sensors...
3:RV Settings...
4:Read RV Path...
5:RV Color...
6:RV Setup...
7:RV Control...
8:Send("CONNECT RV")
9:Send("DISCONNECT RV")
PROGRAM:P
:Send("CONNECT RV")
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET"
3 Define 2 Send "READ"
1 Drive RV
2 Read RV Sensors
3 RV Settings
4 Read RV Path
5 RV Color
6 RV Setup
7 RV Control
8 Send "CONNECT RV"
9 Send "DISCONNECT RV"
```

- **Send "DISCONNECT RV"**

- Send "DISCONNECT RV"
 - DISCONNECT RV

CE Calculadoras

```
NORMAL FLAT AUTO REAL RADIAN MP
Rowvar (RV)
1:Drive RV
2:Read RV Sensors...
3:RV Settings...
4:Read RV Path...
5:RV Color...
6:RV Setup...
7:RV Control...
8:Send("CONNECT RV")
9:Send("DISCONNECT RV")
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 Send "SET"
3 Define 2 Send "READ"
1 Drive RV
2 Read RV Sensors
3 RV Settings
4 Read RV Path
5 RV Color
6 RV Setup
7 RV Control
8 Send "CONNECT RV"
9 Send "DISCONNECT RV"
```

NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN MP
EDIT MENU: [alpha] [f5]

```
PROGRAM:P
:Send("DISCONNECT RV")
```

Drive RV...

Famílias de comando de condução RV

- Comandos base de condução (no espírito do movimento da tartaruga na linguagem LOGO)
 - FORWARD (PARA FRENTE), BACKWARD (PARA TRÁS), RIGHT (DIREITA), LEFT (ESQUERDA), STOP (PARAR), STAY (FICAR)
- Comandos de condução em coordenadas matemáticas
 - Rodar num Ângulo

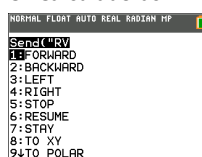
Nota: Os comandos de condução possuem opções para Velocidade, Tempo e Distância conforme apropriado

- Consulte Configurações RV para comandos de controlo de nível de máquina
 - Ajuste os valores do motor esquerdo e direito para direção (CW/CCW) e nível (0-255,Deslize)
 - Leia os valores acumulados para as bordas do codificador de roda e a mudança da direção do giro.

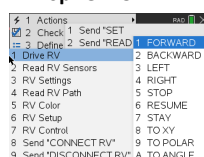
• Drive RV...

- Send("RV
 - FORWARD
 - BACKWARD
 - LEFT
 - RIGHT
 - STOP
 - RESUME
 - STAY
 - TO XY
 - TO POLAR
 - TO ANGLE

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



RV FORWARD

Comando:	RV FORWARD
Sintaxe de comando:	RV FORWARD [[VELOCIDADE s] [DISTÂNCIA d] [TEMPO t]]
Amostra de Amostras:	<pre>Send ("RV FORWARD 0.5 M") Send ("RV FORWARD SPEED 0.22 M/S TIME 10")</pre> <hr/> <pre>[SET] RV FORWARD [SET] RV FORWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] [SET] RV FORWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] SPEED s.ss [M/S UNIT/S REV/S] [SET] RV FORWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] TIME t [SET] RV FORWARD SPEED s [M/S UNIT/S REV/S] [TIME t] [SET] RV FORWARD TIME t [SPEED s.ss [M/S UNIT/S REV/S]]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>O RV move-se para a frente uma distância determinada (0,75 m por defeito). A distância por defeito, se especificada, está em UNIT (unidades do referencial). Opcional M=metros, UNIT=unidade-grade, REV=roda-rotação.</p> <p>A velocidade por defeito é de 0,20 m/seg, o valor máximo é de 0,23 m/seg, o valor mínimo é de 0,14 m/seg.</p> <p>A velocidade pode ser dada e especificada em metros/segundo, unidade/segundo, rotações/segundo.</p>
Resultado:	Ação para fazer o RV mover-se numa direção para a frente
Tipo ou Componente endereçável:	<p>Controlo</p> <p>Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.</p>

RV BACKWARD

Comando:	RV BACKWARD
Sintaxe de comando:	RV BACKWARD
Código Amostra:	<pre>Send("RV BACKWARD 0.5 M") Send("RV BACKWARD SPEED 0.22 M/S TIME 10")</pre> <hr/> <pre>[SET] RV BACKWARD [SET] RV BACKWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] [SET] RV BACKWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] SPEED s.ss [M/S UNIT/S REV/S] [SET] RV BACKWARD [DISTANCE] d [M UNIT REV] TIME t [SET] RV BACKWARD SPEED s.ss [M/S UNIT/S REV/S] [TIME t] [SET] RV BACKWARD TIME t [SPEED s.ss [M/S UNIT/S REV/S]]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>O RV move-se para trás uma distância determinada (0,75 m por defeito). A distância por defeito, se especificada, está em UNIT (unidades do referencial). Opcional M=metros, UNIT=unidade-grade, REV=roda-rotação.</p> <p>A velocidade por defeito é de 0,20 m/seg, o valor máximo é de 0,23 m/seg, o valor mínimo é de 0,14 m/seg.</p> <p>A velocidade pode ser dada e especificada em metros/segundo, unidade/segundo, rotações/segundo.</p>
Resultado:	Ação para fazer o RV mover-se para trás.
Tipo ou Componente endereçável:	<p>Controlo</p> <p>Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.</p>

RV LEFT

Comando:	RV LEFT
Sintaxe de comando:	RV LEFT
Amostra de Código:	Send "RV LEFT" [SET] RV LEFT [ddd [DEGREES]] [SET] RV LEFT [rrr RADIANS] [SET] RV LEFT [ggg GRADIANS]
Intervalo:	N/D
Descreve:	A rotação por defeito é de 90 graus, a menos que a palavra-chave GRAUS, RADIANS ou GRADOS esteja presente e, em seguida, o valor seja convertido internamente para o formato de graus das unidades especificadas. O valor dado é convertido num valor entre 0,0 e 360,0 graus. A rotação será executada como um movimento SPIN.
Resultado:	Rodar o Rover para a ESQUERDA.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV RIGHT

Comando:	RV RIGHT
Sintaxe de comando:	RV RIGHT
Amostra de Código:	Send "RV RIGHT" [SET] RV RIGHT [ddd [DEGREES]] [SET] RV RIGHT [rrr RADIANS] [SET] RV RIGHT [ggg GRADIANS]
Intervalo:	N/D
Descreve:	A rotação por defeito é de 90 graus, a menos que a palavra-chave GRAUS, RADIANS ou GRADOS esteja presente e, em seguida, o valor seja convertido internamente para o formato de graus das unidades especificadas. O valor dado é convertido num valor entre 0,0 e 360,0 graus. A rotação será executada como um movimento

Comando:	RV RIGHT
	SPIN.
Resultado:	Vira o Rover para a DIREITA.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV STOP

Comando:	RV STOP
Sintaxe de comando:	RV STOP
Código Amostra:	Send "RV STOP" [SET] RV STOP [SET] RV STOP CLEAR
Intervalo:	N/D
Descreve:	O RV parará qualquer movimento imediatamente. O movimento pode ser retomado com uma operação de RETOMAR . Qualquer comando de movimento fará com que a fila seja eliminada imediatamente e inicie a nova instrução de movimento recentemente apresentada.
Resultado:	Pare de processar os comandos do Rover da fila do comando e deixe as operações pendentes na fila. (ação imediata). A fila pode ser retomada a partir de RETOMAR . O RV parará qualquer movimento atual imediatamente. O movimento pode ser retomado com uma operação de RETOMAR . Qualquer comando de movimento fará com que a fila flua imediatamente e inicie a nova operação recentemente apresentada. Pare de processar os comandos do Rover a partir da fila de comando e elimine todas as operações pendentes deixadas na fila. (ação imediata).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando do Rover é executado imediatamente.

RV RESUME

Comando:	RV RESUME
Sintaxe de comando:	RV RESUME
Amostra de Código:	Send "RV RESUME" [SET] RV RESUME
Range:	N/A
Describe:	Ativa o processamento dos comandos do Rover da fila de comandos. (ação imediata) ou retoma a (consulte RV STAY) operação.
Resultado:	Retomar a operação.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV STAY

Comando:	RV STAY
Sintaxe de comando:	RV STAY
Código Amostra:	Send "RV STAY" [SET] RV STAY [[TIME] s.ss]
Intervalo:	N/D
Describe:	Diz ao RV para "ficar" no lugar por um período de tempo opcionalmente especificado em segundos. 30,0 segundos por defeito.
Resultado:	O RV permanece em posição.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV TO XY

Comando:	RV TO XY
Sintaxe de comando:	RV TO XY x-coordinate y-coordinate [[VELOCIDADE] s.ss [UNIDADE/S] M/S REV/S] [LINHAXY]
Amostra de Código:	Send "RV TO XY 1 1" Send "RV TO XY eval (X) eval (Y) " Send "RV TO XY 2 2 SPEED 0.23 M/S"
Intervalo:	-327 a +327 para coordenadas X e Y
Descreve:	Este comando controla o movimento do Rover numa grelha virtual. A localização padrão no início da execução do programa é (0,0) com o Rover voltado para o eixo positivo x. As coordenadas x e y correspondem ao tamanho da grelha atual (padrão: 0,1 M/unidade de grelha). O tamanho da grelha pode ser alterado através do comando "SET RV.GRID.M/UNIT" O parâmetro de velocidade é opcional.
Resultado:	Movimenta o Rover da localização de grelha atual para a localização de grelha especificada.
Tipo ou Componente endereçável:	Control Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV TO POLAR

Comando:	RV TO POLAR
Sintaxe de comando:	RV TO POLAR R-coordinate Theta-coordinate [[GRAUS] RADIANS GRADOS] [[VELOCIDADE] s.ss [UNIDADE/S] M/S REV/S] [LINHAXY]
Amostra de Código:	Send("RV TO POLAR 5 30") - r = 5 units, theta = 30 degrees Send("RV TO POLAR 5 2 RADIANS") Send("RV TO POLAR eval (sqrt(3^2+4^2)) eval (tan-1(4/3) DEGREES ")
Intervalo:	Theta-coordenada: -360 a +360 graus Coordenada R: -327 a +327
Descreve:	Movimenta o RV da sua posição atual para a posição polar especificada

Comando:	RV TO POLAR
	<p>em relação a essa posição. A posição X/Y do RV será atualizada para refletir a nova posição.</p> <p>A coordenada "r" corresponde ao tamanho da grelha atual (padrão: unidade de 0,1 M/unidade de grelha)</p> <p>A localização padrão no início da execução do programa é (0,0) com o Rover voltado para o eixo positivo x.</p> <p>A unidade padrão de theta é Graus.</p> <p>O parâmetro de velocidade é opcional.</p>
Resultado:	Move o Rover da localização de grelha atual para a localização de grelha especificada.
Tipo ou Componente endereçável:	<p>Control</p> <p>Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.</p>

RV TO ANGLE

Comando:	RV TO ANGLE
Sintaxe de comando:	RV TO ANGLE
Amostra de Código:	<pre>Send "RV TO ANGLE" [SET] RV TO ANGLE rr.rr [[DEGREES] RADIANS GRADIANS]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	
Resultado:	Roda o RV para o ângulo especificado a partir da posição atual.
Tipo ou Componente endereçável:	<p>Controlo</p> <p>Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.</p>

READ RV Sensors...

SEND("Read Sensor Commands

- Leitura de sensores de baixo nível para aprender bases de robótica.
- **READ RV Sensors...**
 - Send("READ...
 - RV.RANGER
 - RV.COLORINPUT
 - RV.COLORINPUT.RED
 - RV.COLORINPUT.GREEN
 - RV.COLORINPUT.BLUE
 - RV.COLORINPUT.GRAY
- **RV.RANGER:** Retorna o valor em Metros.
- **RV.COLORINPUT:** Lê o sensor de cores incorporado no RV.

CE Calculadoras

```

NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
Send("READ
1:RV.RANGER
2:RV.COLORINPUT
3:RV.COLORINPUT.RED
4:RV.COLORINPUT.GREEN
5:RV.COLORINPUT.BLUE
6:RV.COLORINPUT.GRAY

```

TI-Nspire™ CX

```

1 Actions
2 Check 1 Send "SET
3 Define 2 Send "READ
1 Drive RV
3 Read RV/Sh 1 RV.RANGES
3 RV Settings 2 RV.COLORINPUT
4 Read RV Pa 3 RV.COLORINPUT.RED
5 RV Color 4 RV.COLORINPUT.GREEN
6 RV Setup 5 RV.COLORINPUT.BLUE
7 RV Control 6 RV.COLORINPUT.GRAY
8 Send "CONNECT RV"
9 Send "DISCONNECT RV"

```

RV.RANGER

Comando:	RV.RANGER	
Sintaxe de comando:	RV.RANGER	
Amostra de Código:	Send ("READ RV.RANGER") Get (R)	
	Conecta o Veículo Rover ao TI-Innovator™ Hub. Isto estabelece conexões com o driver do motor, sensor de cor, giroscópio, sensor ultrassônico e sensores de proximidade.	CONNECT RV
	Retorna a distância atual da frente do RV para um obstáculo. Se não houver nenhum obstáculo detetado, é referido um intervalo de 10,00 metros	READ RV.RANGER Get (R)

Comando:	RV.RANGER
Intervalo:	N/D
Descreve:	O sensor de movimento ultrassónico frontal. Retorna as medições em metros. ~10,00 metros significa que nenhum obstáculo foi detetado.
Resultado:	Retorna o valor em Metros.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

RV.COLORINPUT

Comando:	RV.COLORINPUT																				
Sintaxe de comando:	RV.COLORINPUT																				
Amostra de Código:	Send ("READ RV.COLORINPUT") Get (C)																				
Intervalo:	1 até 9																				
Descreve:	O sensor de cor montado na parte inferior deteta a cor da superfície. Também pode detetar a escala de cinzentos de preto (0) a branco (255).																				
Resultado:	Retorna a informação atual do sensor de cores. O valor devolvido está no intervalo de 1 – 9 que mapeia para as cores abaixo: <table> <thead> <tr> <th>Cor</th><th>Valor devolvido</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Vermelho</td><td>1</td></tr> <tr> <td>Verde</td><td>2</td></tr> <tr> <td>Azul</td><td>3</td></tr> <tr> <td>Ciano</td><td>4</td></tr> <tr> <td>Magenta</td><td>5</td></tr> <tr> <td>Amarelo</td><td>6</td></tr> <tr> <td>Preto</td><td>7</td></tr> <tr> <td>Branco</td><td>8</td></tr> <tr> <td>Cinzentos</td><td>9</td></tr> </tbody> </table>	Cor	Valor devolvido	Vermelho	1	Verde	2	Azul	3	Ciano	4	Magenta	5	Amarelo	6	Preto	7	Branco	8	Cinzentos	9
Cor	Valor devolvido																				
Vermelho	1																				
Verde	2																				
Azul	3																				
Ciano	4																				
Magenta	5																				
Amarelo	6																				
Preto	7																				
Branco	8																				
Cinzentos	9																				

Comando:	RV.COLORINPUT
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

RV.COLORINPUT.RED

Comando:	RV.COLORINPUT.RED
Sintaxe de comando:	RV.COLORINPUT.RED
Amostra de Código:	Send ("READ RV.COLORINPUT.RED") Get (R)
Intervalo:	0 - 255
Descreve:	Deteta a intensidade de componentes de superfície individuais vermelhos. Os resultados estão no intervalo 0-255.
Resultado:	Retorna o valor "vermelho" do sensor de cor atual.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

RV.COLORINPUT.GREEN

Comando:	RV.COLORINPUT.GREEN
Sintaxe de comando:	RV.COLORINPUT.GREEN
Amostra de Código:	Send ("READ RV.COLORINPUT.GREEN") Get (G)
Intervalo:	0 - 255
Descreve:	Deteta a intensidade de componentes de superfície individuais verdes. Os resultados estão no intervalo 0-255.

Comando:	RV.COLORINPUT.GREEN
Resultado:	Retorna o valor "verde" do sensor de cor atual.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

RV.COLORINPUT.BLUE

Comando:	RV.COLORINPUT.BLUE
Sintaxe de comando:	RV.COLORINPUT.BLUE
Amostra de Código:	Send ("READ RV.COLORINPUT.BLUE") Get (B)
Intervalo:	0 - 255
Descreve:	Deteta a intensidade de componentes de superfície individuais azuis. Os resultados estão no intervalo 0-255.
Resultado:	Retorna o valor "azul" do sensor de cores atual.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

RV.COLORINPUT.GRAY

Comando:	RV.COLORINPUT.GRAY
Sintaxe de comando:	RV.COLORINPUT.GRAY
Amostra de Código:	Send ("READ RV.COLORINPUT.GRAY") Get (G)
Intervalo:	0 - 255
Descreve:	Deteta o cinza da superfície. O resultado estará no intervalo 0-255.

Comando:	RV.COLORINPUT.GRAY
Resultado:	Retorna um valor interpolado de "escala de cinza" com base em $0,3 \times \text{vermelho} + 0,59 \times \text{verde} + 0,11 \times \text{azul}$ 0-preto, 255 - branco.
Tipo ou Componente endereçável:	Sensor Nota: Este comando do sensor do Rover é executado imediatamente.

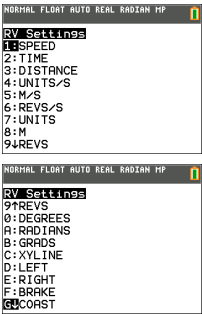
RV Settings...

RV Settings Commands

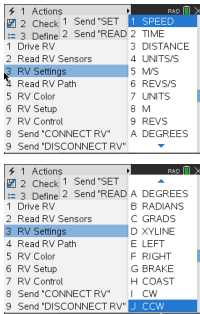
O menu de Configurações do Rover contém outros comandos que suportam comandos RV, tais como FORWARD ou BACKWARD.

- RV Settings...
 - RV Settings
 - SPEED
 - TIME
 - DISTANCE
 - UNIT/S
 - M/S
 - REV/S
 - UNITS
 - M
 - REVS
 - DEGREES
 - RADIANS
 - GRADS
 - XYLINE
 - LEFT
 - RIGHT
 - BRAKE
 - COAST
 - CW
 - CCW

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



Read RV Path...

Reading WAYPOINT and PATH

Rastrear o Caminho RV

Para suportar a análise do Rover durante e após um funcionamento, o sketch medirá automaticamente as seguintes informações para cada comando de Condução:

- Coordenada X no referencial virtual
- Coordenada Y no referencial virtual
- Tempo em segundos que o comando atual tem estado a executar.
- Distância em unidades de coordenadas para o segmento do caminho.
- Direção em graus (termos absolutos medidos no sentido anti-horário com o eixo X como 0 graus.
- Rotações pela roda na execução do comando atual
- O número do comando, rastreia o número de comandos executados, começa com 0.

Os valores de Caminho serão armazenados em listas, começando com os segmentos associados com os primeiros comandos e indo para os segmentos associados aos comandos mais recentes.

O comando de condução em andamento, a **LOCALIZAÇÃO**, atualizará repetidamente o último elemento nas listas de Caminho, à medida que o Rover avança em direção ao último ponto de interesse.

Quando um comando de unidade é completado, uma nova localização é iniciada e a dimensão das listas de Caminho é incrementada.

Nota: Isso implica que, quando todos os comandos da unidade na fila estiverem concluídos, será iniciada automaticamente outra localização para o estado parado. Isto é semelhante à posição inicial onde o RV está parado e a contar o tempo.

Número máximo de locais: 80

Posição RV e Caminho

- Capacidade de ler coordenadas X, Y, Direção, Tempo e Distância para cada comando de condução em execução.
- Armazena o histórico de caminho em listas para traçar e analisar

Nota: A escala do referencial pode ser definida pelo utilizador, sendo por defeito de 10 cm por unidade. O utilizador terá opções para definir a origem do referencial

• Read RV Path...

- Send("READ...
 - RV.WAYPOINT.XYTHDRN
 - RV.WAYPOINT.PREV
 - RV.WAYPOINT.CMDNUM
 - RV.PATHLIST.X
 - RV.PATHLIST.Y
 - RV.PATHLIST.TIME
 - RV.PATHLIST.HEADING
 - RV.PATHLIST.DISTANCE
 - RV.PATHLIST.REVS
 - RV.PATHLIST.CMDNUM
 - RV.WAYPOINT.X
 - RV.WAYPOINT.Y
 - RV.WAYPOINT.TIME
 - RV.WAYPOINT.HEADING
 - RV.WAYPOINT.DISTANCE
 - RV.WAYPOINT.REVS

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN MP
Send("READ
1:RV.WAYPOINT.XYTHDRN
2:RV.WAYPOINT.PREV
3:RV.WAYPOINT.CMDNUM
4:RV.PATHLIST.X
5:RV.PATHLIST.Y
6:RV.PATHLIST.TIME
7:RV.PATHLIST.HEADING
8:RV.PATHLIST.DISTANCE
9:RV.PATHLIST.REVS
```

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN MP
Send("READ
8:RV.PATHLIST.DISTANCE
9:RV.PATHLIST.REVS
0:RV.PATHLIST.CMDNUM
A:RV.WAYPOINT.X
B:RV.WAYPOINT.Y
C:RV.WAYPOINT.TIME
D:RV.WAYPOINT.HEADING
E:RV.WAYPOINT.DISTANCE
F:RV.WAYPOINT.REVS
```

TI-Nspire™ CX

```
1 Actions
2 Check 1 RV.WAYPOINT.XYTHDRN
3 Define 2 RV.WAYPOINT.PREV
1 Drive RV 3 RV.WAYPOINT.CMDNUM
2 Read RV Set 4 RV.PATHLIST.X
3 RV Settings 5 RV.PATHLIST.Y
4 Read RV Path 6 RV.PATHLIST.TIME
5 RV Color 7 RV.PATHLIST.HEADING
6 RV Setup 8 RV.PATHLIST.DISTANCE
7 RV Control 9 RV.PATHLIST.REVS
8 Send "CONJ A RV.PATHLIST.CMDNUM
9 Send "DISC
```

RV.WAYPOINT.XYTHDRN

Comando:	RV.WAYPOINT.XYTHDRN
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.XYTHDRN
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.XYTHDRN")</code>
Exemplo:	Obter a distância percorrida em direção ao ponto de interesse atual do último ponto de interesse
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.XYTHDRN") Get (L₁) (L₁) (5) ->D</code>
Intervalo:	N/D
Describe:	READ RV.WAYPOINT.XYTHDRN - lê a coordenada x, coordenada y, tempo, direção, distância percorrida, número de revoluções da roda, número de comando da localização atual. Retorna uma lista com todos estes valores como elementos.
Resultado:	Retorna uma lista do ponto de interesse atual com as coordenadas X, Y, tempo, direção, distância, revoluções e número de comando.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.PREV

Comando:	RV.WAYPOINT.PREV
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.PREV
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.PREV")</code>
Exemplo:	Obter a distância percorrida durante o ponto de interesse anterior.
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.PREV") Get (L₁) (L₁) (5) ->D</code>

Comando:	RV.WAYPOINT.PREV
Intervalo:	N/D
Describe:	READ RV.WAYPOINT.PREV - lê a coordenada x, coordenada y, tempo, direção, distância percorrida, número de revoluções da roda, número de comando da localização anterior. Retorna uma lista com todos estes valores como elementos.
Resultado:	Retorna uma lista do ponto de interesse anterior com as coordenadas X, Y, tempo, direção, distância, revoluções e número de comando.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.CMDNUM

Comando:	RV.WAYPOINT.CMDNUM
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.CMDNUM
Amostra de Código:	Send ("READ RV.WAYPOINT.CMDNUM")
Exemplo:	<p>Programa para determinar se um comando de condução foi concluído sem se referir a um número de comando específico.</p> <p>Nota: a Espera destina-se a aumentar a probabilidade de obter uma diferença no Número de Comando.</p>
Amostra de Código:	<pre>Send ("RV FORWARD 10") Send ("READ RV.WAYPOINT.CMDNUM") Get (M) M->N Enquanto M=N Send ("READ RV.WAYPOINT.CMDNUM") Get (N) End Mostra "Comando de Condução está concluído"</pre>

Comando:	RV.WAYPOINT.CMDNUM
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.CMDNUM - retorna o último número de comando da localização atual.
Resultado:	Retorna um valor de 0 se o RV estiver a funcionar atualmente num comando e estiver em movimento ou a executar uma operação STAY. Este comando retornará um valor de 1 quando TODAS as operações em fila forem concluídas, nada permanecerá na fila de comando e a operação atual for concluída (e imediatamente após CONNECT RV).
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.X

Comando:	RV.PATHLIST.X
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.X
Amostra de Amostras:	Send ("READ RV.PATHLIST.X")
Exemplo:	Programa para traçar o caminho RV no ecrã gráfico
Amostra de Amostras:	<pre> Plot1(xyLine, L₁, L₂, "", BLUE) Send ("READ RV.PATHLIST.X") Get (L1) Send ("READ RV.PATHLIST.Y") Get (L2) DispGraph </pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.X - retorna uma lista de valores X desde o início e incluindo o valor atual X da localização.
Resultado:	Retorna uma lista das coordenadas X atravessadas desde o último RV.PATH CLEAR ou do CONNECT RV inicial.

Comando:	RV.PATHLIST.X
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.Y

Comando:	RV.PATHLIST.Y
Comando Sintaxe:	RV.PATHLIST.Y
Amostra de Código:	Send ("READ RV.PATHLIST.Y")
Exemplo:	Programa para traçar o caminho RV no ecrã gráfico
Amostra de Código:	Plot1(xyLine, L ₁ , L ₂ , "", BLUE) Send ("READ RV.PATHLIST.Y") Get (L1) Send ("READ RV.PATHLIST.X") Get (L2) DispGraph
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.Y - retorna uma lista de valores de Y desde o início até ao valor atual Y da localização.
Resultado:	Retorna uma lista das coordenadas Y atravessadas desde o último RV.PATH CLEAR ou do CONNECT RV inicial.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.TIME

Comando:	RV.PATHLIST.TIME
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.TIME
Amostra de	Send "READ RV.PATHLIST.TIME"

Comando:	RV.PATHLIST.TIME
Código:	
Intervalo:	N/D
Describe:	READ RV.PATHLIST.TIME - retorna uma lista do tempo em segundos desde o início e incluindo o valor atual de tempo do da localização.
Resultado:	Retorna uma lista dos tempos de viagem cumulativos para cada Ponto de Interesse.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.HEADING

Comando:	RV.PATHLIST.HEADING
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.HEADING
Amostra de Código:	Send "READ RV.PATHLIST.HEADING"
Intervalo:	N/D
Describe:	READ RV.PATHLIST.HEADING - retorna uma lista das direções desde o início e incluindo o valor atual de direção da localização.
Resultado:	Retorna uma lista das direções angulares acumuladas.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.DISTANCE

Comando:	RV.PATHLIST.DISTANCE
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.DISTANCE
Exemplo:	Obter a distância acumulada percorrida desde o início de uma viagem pelo RV

Comando:	RV.PATHLIST.DISTANCE
Amostra de Código:	Send "READ RV.PATHLIST.DISTANCE" Get (L_1) sum (L_1)
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.DISTANCE - retorna uma lista das distâncias percorridas desde o início e incluindo o valor atual da distância da localização.
Resultado:	Retorna lista das distâncias acumuladas percorridas.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.REVS

Comando:	RV.PATHLIST.REVS
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.REVS
Amostra de Código:	Send "READ RV.PATHLIST.REVS"
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.REVS - retorna uma lista do número de revoluções percorridas desde o início e incluindo o valor atual de revoluções da localização.
Resultado:	Retorna lista de rotações feitas pela roda.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.PATHLIST.CMDNUM

Comando:	RV.PATHLIST.CMDNUM
Sintaxe de comando:	RV.PATHLIST.CMDNUM

Comando:	RV.PATHLIST.CMDNUM
Amostra de Código:	Send "READ RV.PATHLIST.CMDNUM"
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.PATHLIST.CMDNUM - retorna uma lista de números de comando para o caminho
Resultado:	<p>Devolve uma lista de comandos usados para viajar para o ponto de interesse atual.</p> <p>0 - Início dos Pontos de Interesse (se a primeira ação for STAY, então não é dado o START, em vez disso será exibido STAY).</p> <p>1 - Viajar para a frente</p> <p>2 - Viajar para trás</p> <p>3 - Movimento de rotação à esquerda</p> <p>4 - Movimento de rotação à direita</p> <p>5 - Movimento de viragem à esquerda</p> <p>6 - Movimento de viragem à direita</p> <p>7 - Permanecer (sem movimento) o tempo que o RV permanece na posição atual é dado na lista TEMPO.</p> <p>8 - O RV está atualmente em movimento neste ponto de interesse transversal.</p>
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.X

Comando:	RV.WAYPOINT.X
Comando Sintaxe:	RV.WAYPOINT.X
Amostra de Amostras:	Send ("READ RV.WAYPOINT.X")
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.X - retorna a coordenada x da localização atual.
Resultado:	Retorna a coordenada X do ponto de interesse atual.

Comando:	RV.WAYPOINT.X
Tipo ou Endereçável Componente:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.Y

Comando:	RV.WAYPOINT.Y
Comando Sintaxe:	RV.WAYPOINT.Y
Amostra de Amostras:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.Y")</code>
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.Y - retorna a coordenada y da localização atual.
Resultado:	Retorna a coordenada Y do ponto de interesse atual.
Tipo ou Endereçável Componente:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.TIME

Comando:	RV.WAYPOINT.TIME
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.TIME
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.TIME")</code>
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.TIME - retorna o tempo gasto a viajar da localização anterior à atual
Resultado:	Retorna o valor cumulativo do tempo de viagem do ponto de interesse em segundos.
Tipo ou	Retorna dados

Comando:	RV.WAYPOINT.TIME
Componente endereçável:	

RV.WAYPOINT.HEADING

Comando:	RV.WAYPOINT.HEADING
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.HEADING
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.HEADING")</code>
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.HEADING - retorna a direção absoluta da localização
Resultado:	Retorna a direção absoluta atual em graus. (+ h = sentido anti-horário, -h = sentido horário).
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.DISTANCE

Comando:	RV.WAYPOINT.DISTANCE
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.DISTANCE
Amostra de Código:	<code>Send ("READ RV.WAYPOINT.DISTANCE")</code>
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.DISTANCE - retorna a distância percorrida entre a localização anterior e a atual
Resultado:	Retorna a distância total acumulada percorrida em metros.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

RV.WAYPOINT.REVS

Comando:	RV.WAYPOINT.REVS
Sintaxe de comando:	RV.WAYPOINT.REVS
Amostra de Código:	Send ("READ RV.WAYPOINT.REVS")
Intervalo:	N/D
Descreve:	READ RV.WAYPOINT.REVS - retorna o número de revoluções necessárias para viajar entre a localização anterior e a atual
Resultado:	Retorna as revoluções totais das rodas realizadas para percorrer a distância cumulativa até ao ponto de interesse atual.
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

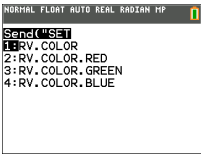
RV Color...

Send("SET Commands

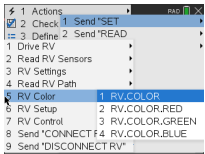
LED RGB no Rover - Isto suporta os mesmos comandos e parâmetros que o LED RGB no TI-Innovator™ Hub.

- RV Color...
 - Send("SET
 - RV.COLOR
 - RV.COLOR.RED
 - RV.COLOR.GREEN
 - RV.COLOR.BLUE

CE Calculadoras



TI-Nspire™ CX



RV.COLOR

Comando:	RV.COLOR
Sintaxe de comando:	RV.COLOR
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.COLOR [SET] RV.COLOR rr gg bb [[BLINK] b [[TIME] s.ss]]</pre>
Intervalo:	N/D
Describe:	Define a cor RGB a ser exibida no LED RGB do Rover. A mesma sintaxe que para todas as operações LED RGB com COR, etc.
Resultado:	Retorna a cor RGB atual, como uma lista de três elementos, que está a ser exibida no LED RGB do Rover
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV.COLOR.RED

Comando:	RV.COLOR.RED
Sintaxe de comando:	RV.COLOR.RED

Comando:	RV.COLOR.RED
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.COLOR.RED [SET] RV.COLOR.RED rr [[BLINK] b [[TIME] s.ss]]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	
Resultado:	Define a cor VERMELHA a ser exibida no LED RGB do Rover.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV.COLOR.GREEN

Comando:	RV.COLOR.GREEN
Sintaxe de comando:	RV.COLOR.GREEN
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.COLOR.GREEN [SET] RV.COLOR.GREEN gg [[BLINK] b [[TIME] s.ss]]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	
Resultado:	Define a cor VERDE a ser exibida no LED RGB do Rover.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV.COLOR.BLUE

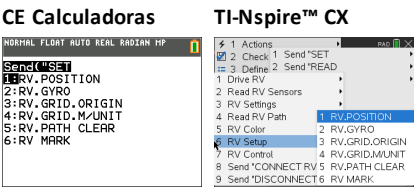
Comando:	RV.COLOR.BLUE
Sintaxe de	RV.COLOR.BLUE

Comando:	RV.COLOR.BLUE
comando:	
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.COLOR.BLUE [SET] RV.COLOR.BLUE bb [[BLINK] b [[TIME] s.ss]]</pre>
Intervalo:	N/D
Describe:	
Resultado:	Define a cor AZUL a ser exibida no LED RGB do Rover.
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

RV Setup...

Send("SET Commands

- RV Setup...
 - Send("SET
 - RV.POSITION
 - RV.GYRO
 - RV.GRID.ORIGIN
 - RV.GRID.M/UNIT
 - RV.PATH CLEAR
 - RV MARK



RV.POSITION

Comando:	RV.POSITION
Sintaxe de comando:	RV.POSITION
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.POSITION" [SET] RV.POSITION xxx yyy [hhh [[DEGREES] RADIANS GRADIANS]]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	Define a posição da coordenada e, opcionalmente, a direção do Rover no referencial virtual.
Resultado:	A configuração do Rover é atualizada.
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

RV.GYRO

Comando:	RV.GYRO
Comando Sintaxe:	RV.GYRO
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.GYRO"</pre>

Comando:	RV.GYRO
Intervalo:	N/D
Describe:	Define o Giroscópio integrado.
Resultado:	
Tipo ou Endereçável Componente:	Controlo (para o Giroscópio)

RV.GRID.ORIGIN

Comando:	RV.GRID.ORIGIN
Sintaxe de comando:	RV.GRID.ORIGIN
Amostra de Código:	Send "SET RV.GRID.ORIGIN" [SET} RV.GRID.ORIGIN
Intervalo:	N/D
Describe:	Define RV como estando no ponto de origem da referencial atual, (0,0). A "direção" é definida como 0.0, resultando na posição atual do RV agora configurado para apontar um eixo x virtual em direção a valores positivos de x.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

RV.GRID.M/UNIT

Comando:	RV.GRID.M/UNIT
Sintaxe de comando:	RV.GRID.M/UNIT
Amostra de Código:	Send "SET RV.GRID.M/UNIT" [SET] RV.GRID.M/UNIT nnn

Comando:	RV.GRID.M/UNIT
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>Defina o tamanho de uma "unidade de grade" na grade virtual. Esta configuração é usada pela Rover ao dirigir na grade virtual.</p> <p>O valor padrão é 0.1 (0.1M ou 10 cm por unidade de grade). Um valor de 0,05 significa 5 cm por unidade de grade. Um valor de 5 significa 5M por unidade de grade.</p> <p>O valor máximo permitido é 10,0 (para 10 metros por unidade de grade) eo menor valor permitido é 0,01 (para 1 cm por unidade de grade).</p>
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

RV.PATH CLEAR

Comando:	RV.PATH CLEAR
Sintaxe de comando:	RV.PATH CLEAR
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.PATH CLEAR" [SET] RV.PATH CLEAR</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>Limpa qualquer informação de caminho / localização pré-existente. Recomendado antes de fazer uma sequência de operações de movimento onde seja desejada a informação da localização / lista do caminho.</p>
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Definição

RV MARK

Comando:	RV MARK
Sintaxe de	RV MARK

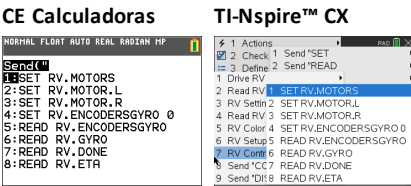
Comando:	RV MARK
comando:	
Amostra de Código:	<p>Send "SET RV MARK"</p> <p>[SET] RV MARK [[TIME] s.ss]</p>
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>Ativa o RV para fazer uma "marca" com uma caneta no intervalo de tempo especificado (1 segundo, por defeito, se não for especificado).</p> <p>Um valor de tempo de 0,0 DESLIGA a marcação.</p> <p>A marcação acontece APENAS se o Rover se estiver a mover para a frente.</p>
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Configuração (para Rover)

RV Control...

SEND(" Commands

Comandos de roda e outros comandos relevantes para a aprendizagem de bases sobre o veículo Rover.

- RV Control...
 - Send("
 - SET RV.MOTORS
 - SET RV.MOTOR.L
 - SET RV.MOTOR.R
 - SET RV.ENCODERSGYRO 0
 - READ RV.ENCODERSGYRO
 - READ RV.GYRO
 - READ RV.DONE
 - READ RV.ETA



SET RV.MOTORS

Comando:	SET RV.MOTORS
Sintaxe de comando:	SET RV.MOTORS
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.MOTORS" [SET] RV.MOTORS [LEFT] [CW CCW] <pwm value BRAKE COAST> [RIGHT] [CW CCW] <pwm value BRAKE COAST> [DISTANCE ddd [M [UNITS] REV FT]] [TIME s.ss]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	<p>Define os valores de PWM do lado esquerdo ou direito ou ambos. Valores negativos implicam CCW e valores positivos implicam CW. Esquerda CW=movimento para trás. Esquerda CCW=movimento para a frente. Direita CW=movimento para a frente, Direita CCW=movimento para trás. Os valores PWM devem ser numéricos desde -255 to +255, ou palavras-chave "COAST" (DESLIZE) ou "BRAKE" (TRAVÃO). O valor de 0 é parar (deslize).</p> <p>A utilização da opção DISTÂNCIA só está disponível se o RV estiver</p>

Comando:	SET RV.MOTORS
	conectado com todos os sensores. CONECTAR MOTORES RV significa que nenhum sensor está disponível para medir a distância, por isso a opção DISTÂNCIA é um erro nesta instância.
Resultado:	Ambos os motores ESQUERDO e DIREITO, geridos como um único objeto para uso de controlo direto (avançado).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

SET RV.MOTOR.L

Comando:	SET RV.MOTOR.L
Sintaxe de comando:	SET RV.MOTOR.L
Amostra de Código:	<pre>Send "SET RV.MOTOR.L" [SET] RV.MOTOR.L [CW CCW] <+/-pwm value BRAKE COAST> [TIME s.ss] [DISTANCE ddd [[UNITS] M REV FT]]</pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	Define o valor do PWM direto do motor esquerdo. CCW = frente, CW = trás, valor negativo pwm = frente, positivo = trás. Opção de TEMPO disponível em todos os modos, opção de DISTÂNCIA apenas disponível quando o RV está totalmente conectado (não a opção MOTORES RV).
Resultado:	Motor de roda esquerda e controlo para uso de controlo direto (avançado).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

SET RV.MOTOR.R

Comando:	SET RV.MOTOR.R
Sintaxe de comando:	SET RV.MOTOR.R

Comando:	SET RV.MOTOR.R
Amostra de Código:	Send "SET RV.MOTOR.R" [SET] RV.MOTOR.R [CW CCW] <+/-pwm value BRAKE COAST> [TIME s.ss] [DISTANCE ddd [[UNITS] M REV FT]]
Intervalo:	N/D
Descreve:	Define o valor do PWM direto do motor direito. CCW = frente, CW = trás, valor negativo pwm = frente, positivo = trás. Opção de TEMPO disponível em todos os modos, opção de DISTÂNCIA apenas disponível quando o oRV está totalmente conectado (não a opção MOTORES RV).
Resultado:	Motor de roda direita e controlo para uso de controlo direto (avançado).
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

SET RV.ENCODERSGYRO 0

Comando:	SET RV.ENCODERSGYRO 0
Comando Sintaxe:	SET RV.ENCODERSGYRO 0
Amostra de Código:	Send "SET RV.ENCODERSGYRO 0"
Intervalo:	N/D
Descreve:	Repõe o codificador esquerdo e direito, juntamente com o giroscópio e informações de tempo de operação.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando de controlo do Rover é enviado e executado em fila.

READ RV.ENCODERSGYRO

Comando:	READ RV.ENCODERSGYRO
Sintaxe de comando:	READ RV.ENCODERSGYRO
Amostra de Código:	Send "READ RV.ENCODERSGYRO"
Intervalo:	N/D
Descreve:	O codificador esquerdo e direito, juntamente com o giroscópio e informações de tempo de operação.
Resultado:	Lista de valores do atual codificador esquerdo e direito, juntamente com giroscópio e informações de tempo de operação
Tipo ou Componente endereçável:	Controlo Nota: Este comando READ do Rover é executado imediatamente.

READ RV.GYRO

Comando:	READ RV.GYRO
Sintaxe de comando:	READ RV.GYRO
Amostra de Código:	Send "READ RV.GYRO" READ RV.GYRO [[DEGREES] RADIANS GRADIANS]
Intervalo:	N/D
Descreve:	O giroscópio é usado para manter a posição do Rover enquanto está em movimento. Também pode ser usado para medir a mudança de ângulo durante as viragens. O giroscópio está pronto para usar depois do comando CONNECT RV ser processado. O objeto GIROSCÓPIO deve ser utilizável mesmo quando o RV não estiver em movimento.
Resultado:	Retorna o desvio angular do sensor de giroscópio atual de 0,0, lendo parcialmente o desvio compensado.
Tipo ou	Controlo

Comando:	READ RV.GYRO
Componente endereçável:	Nota: Este comando READ do Rover é executado imediatamente.

READ RV.DONE

Comando:	READ RV.DONE
Sintaxe de comando:	READ RV.DONE
Exemplo de Código:	Enviar ("READ RV.DONE")
Exemplo:	RV.DONE como identificação de RV.WAYPOINT.CMDNUM
Exemplo de Código:	<pre> Para n,1,16 Send "RV FORWARD 0.1" Send "RV LEFT" EndFor @ Aguardar que Rover termine condução Send "READ RV.DONE" Get d Sendo d=0 Send "READ RV.DONE" Get d Wait 0.1 EndWhile Enviar "READ RV.PATHLIST" Obter L </pre>
Intervalo:	N/D
Descreve:	RV.DONE como identificação de RV.WAYPOINT.CMDNUM Para melhorar a utilização de uma nova variável de estado, foi criado o comando denominado RV.DONE . Esta é uma identificação de RV.WAYPOINT.CMDNUM .
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

Ver também: RV.WAYPOINT.CMDNUM

READ RV.ETA

Comando:	READ RV.ETA
Sintaxe de comando:	READ READ RV.ETA
Exemplo de Código:	Enviar ("READ RV.ETA")
Exemplo:	A amostra de código abaixo apresenta o tempo estimado para realizar a coordenada (4,4)
Exemplo de Código:	Enviar "RV TO XY 4 4" Enviar "READ RV.ETA" Obter eta Exibir eta
	Nota: Este valor não será exato. Irá depender da superfície para um, mas será uma estimativa suficientemente próxima para as aplicações esperadas. O valor será o tempo em segundos, com uma unidade mínima de 100 ms.
Exemplo	Se for emitido um comando READ diferente, o valor da variável é substituído com a informação solicitada.
Exemplo de Código:	Enviar "RV TO XY 3 4" Enviar "READ BRIGHTNESS" Obter eta
	Nota: eta - irá conter o valor do sensor BRIGHTNESS , não a variável RV.ETA
Intervalo:	N/D
Describe:	Calcula o tempo estimado para concluir cada comando Rover.
Resultado:	
Tipo ou Componente endereçável:	Retorna dados

Exemplo de programa:

Definir RGB para vermelho enquanto avança, verde para voltar.

Exemplo de Código:	<pre>Para n,1, 4 Enviar "RV FORWARD" Enviar "READ RV.ETA" Obter eta Enviar "SET COLOR 255 0 0" Wait eta Send "RV LEFT" Enviar "READ RV.ETA" Obter eta Enviar "SET COLOR 0 255 0" Wait eta EndFor</pre>
---------------------------	--

Send "CONNECT RV"

SEND("CONNECT RV") Commands

CONNECT RV - inicializa as conexões de hardware.

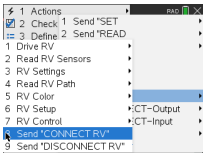
- Conecta o RV e as entradas e saídas incorporadas no RV.
- Redefine o Caminho e a Origem do referencial.
- Define as unidades para metro como predefinidas.
- Send("CONNECT RV")

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
EDIT MENU: Colinha1 (F5)

PROGRAM:P
:Send("CONNECT RV")
```

TI-Nspire™ CX



CONNECT RV

Comando:	CONNECT RV
Sintaxe de comando:	CONNECT RV [MOTORS]
Amostra de Código:	Send "CONNECT RV" Send "CONNECT RV MOTORS"
Intervalo:	N/D
Descreve:	O comando “CONNECT RV” configura o software TI-Innovator™ Hub para trabalhar com o TI-Innovator™ Rover. Estabelece as conexões para os vários dispositivos no Rover - dois motores, dois codificadores, um giroscópio, um LED RGB e um sensor de cor. Também limpa os vários contadores e valores dos sensores. O parâmetro 'MOTORS' opcional configura apenas os motores e permite o controlo direto de motores sem os periféricos adicionais.
Resultado:	Conecta o Veículo Rover ao TI-Innovator™ Hub. Isto estabelece conexões com o driver do motor, sensor de cor, giroscópio, sensor ultrassónico e LED RGB. O Rover está agora pronto para ser programado
Tipo ou Componente endereçável:	Todos os componentes do Rover - dois motores, dois codificadores, um giroscópio, um LED RGB e um sensor de cor.

Send "DISCONNECT RV"

SEND("DISCONNECT RV") Commands

DISCONNECT RV - desconecta todos os periféricos de hardware do Hub.

Formato: Send("DISCONNECT RV")

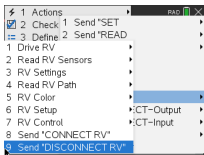
- Send("DISCONNECT RV")

CE Calculadoras

```
NORMAL FLOAT AUTO REAL RADIAN HP
TEXT PROM [Coluna] [F5]

PROGRAM:P
:Send("DISCONNECT RV")
```

TI-Nspire™ CX



DISCONNECT RV

Comando:	DISCONNECT RV
Sintaxe de comando:	DISCONNECT RV
Amostra de Código:	Send "DISCONNECT RV" DISCONNECT RV
Intervalo:	N/D
Descreve:	O comando "DISCONNECT RV" remove as conexões lógicas entre o TI-Innovator™ Hub e o TI-Innovator™ Rover. Também limpa os contadores e os valores dos sensores. Permite o uso da placa de ensaio do TI-Innovator™ Hub com outros dispositivos.
Resultado:	O TI-Innovator™ Hub está agora desconectado logicamente do TI-Innovator™ Rover.
Tipo ou Componente endereçável:	N/D

TI-Innovator™ Rover - Fichas de dados de componentes programáveis

As Fichas de Dados de Componentes Programáveis do TI-Innovator™ incluem o seguinte: um nome e número de produto, uma descrição breve, uma imagem do produto, especificações, como o componente se conecta ao TI-Innovator™ Hub e os comandos do Rover com amostras de código simples.

Dispositivo

Dispositivo	Categoria
Rover (RV)	Acessório

Sensores

Sensores	Categoria
Codificadores Rotativos	Sensores de movimento e distância
Giroscópio	Sensores de movimento e distância
Ranger (sensor de movimento) ultrassónico	Sensores de movimento e distância
Sensor de Cores	Sensor ambiental
Sensor de luz e brilho incorporado (no Hub)	Sensor ambiental

Dispositivos controláveis

Dispositivos controláveis	Categoria
Motores Elétricos	Motores
LED RGB (vermelho-verde-azul)	LEDs e monitores
Coluna incorporada (no Hub)	Saída de som

TI-Innovator™ Rover

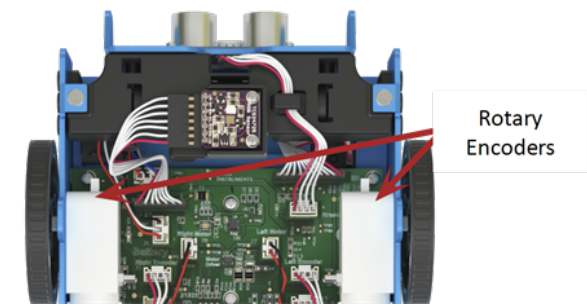


Título	Fichas de Dados do TI-Innovator™ Rover
Nome do artigo TI	TI-Innovator™ Rover
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Rover
Descrição	O TI-Innovator™ Rover é um veículo robótico programável de duas rodas que funciona com o TI-Innovator™ Hub com a TI-Innovator™ Hub com TI LaunchPad™ Board.
Categoria	Acessório
Ligação do Hub	Consulte: Conexão do TI-Innovator™ Rover
Instruções de montagem	Consulte: Explorar o TI-Innovator™ Rover montado
Precauções	Consulte: Precauções gerais
Especificações	Consulte: Requisitos de instalação do TI-Innovator™ Rover

Comandos do Rover

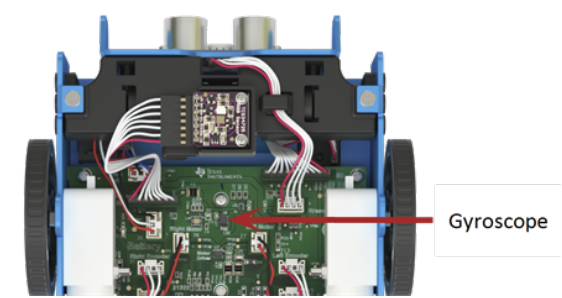
Desenhar objeto	RV	
Sintaxe de comando		
Amostra de Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o Hub para comandos adicionais, tais como: RV Forward 2 RV Left	Send "CONNECT RV"

Ficha de Dados de Codificadores Rotativos Integrados do TI-Innovator™ Rover



Título	Codificadores Rotativos do TI-Innovator™ Rover
Nome do artigo TI	Integrado no TI-Innovator™ Rover
Quantidade	2 - 1 para cada roda
Incluída em	TI-Innovator™ Rover
Descrição	Calcula a distância linear, detetando quantas rotações as rodas fazem à medida que o Rover se move. Auxilia no equilíbrio e alinhamento das rodas.
Categoria	Sensores de movimento e distância
Hub Conexão	Rover integrado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não desaperte o invólucro da caixa. Os codificadores têm extremidades afiadas que não devem ser expostas.
Especificações	Não aplicável

Ficha de Dados do Giroscópio Incorporado do TI-Innovator™ Rover



Título	Giroscópio do TI-Innovator™ Rover
Nome do artigo TI	Integrado no TI-Innovator™ Rover
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Rover
Descrição	Calcula o deslocamento angular e a direção enquanto mantém a orientação.
Categoria	Sensores de movimento e distância
Hub Conexão	Rover integrado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

Ficha de Dados de Sensor Ultrassónico Incorporado do TI-Innovator™ Rover



Título	Ranger (sensor de movimento) ultrassónico
Nome do artigo TI	Integrado no Rover
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Rover
Descrição	Módulo de medição sem contacto que lê a distância do obstáculo em metros.
Categoria	Sensores de movimento e distância
Hub Conexão	Integrado no Rover
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	
Especificações	Mede distâncias de até 4 m

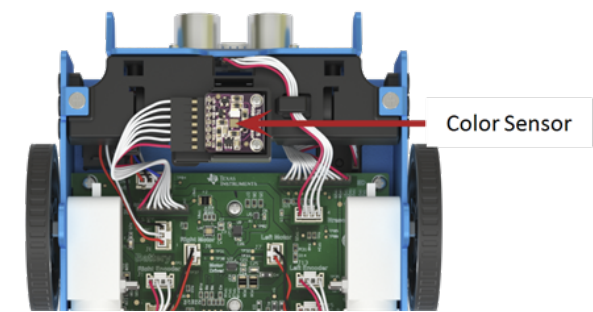
Rover Comandos	
Desenhar objeto	RV.RANGER
Sintaxe de comando	Enviar("READ RV.RANGER")

Amostra de Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Conecta o Rover ao TI-Innovator™ Hub. Isto estabelece conexões com o driver do motor, sensor de cor, giroscópio, sensor ultrassónico e sensores de proximidade.	CONNECT RV

Rover Comandos

	Ação desejada	Amostra de código
	Retorna a distância atual da frente do Rover para um obstáculo. Se não houver nenhum obstáculo detetado, é referido um intervalo de 10,00 metros	<pre>READ RV.RANGER Get (R)</pre>

Ficha de Dados de Sensor de Cores Integrado do TI-Innovator™ Rover



Título	Sensor de Cores do TI-Innovator™ Rover
Nome do artigo TI	Integrado no TI-Innovator™ Rover
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Rover
Descrição	<p>O sensor de cor montado na parte inferior deteta a cor da superfície. Também pode detetar a escala de cinzentos de preto (0) a branco (255).</p> <p>Mede a cor da superfície. Usado para identificar cores e executar comandos do Hub do Rover com base na cor.</p>
Categoria	Sensores relativos ao ambiente
Hub Conexão	Rover integrado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não desconecte o cabo. Se se começar a soltar, veja o posicionamento adequado como mostrado acima.
Especificações	Não aplicável

Rover Comandos

Desenhar objeto	<p>RV.COLORINPUT</p> <p>RV.COLORINPUT.RED</p> <p>RV.COLORINPUT.GREEN</p> <p>RV.COLORINPUT.BLUE</p> <p>RV.COLORINPUT.GRAY</p>
Sintaxe de	

Rover Comandos

comando

Amostra de Código:	Ação desejada	Amostra de código
		Send "READ RV.COLORINPUT.RED" Get (C)

Ficha de Dados Sensor de luz e brilho incorporado

Light Brightness Sensor

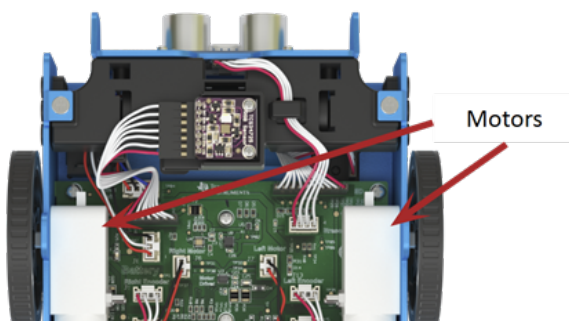


Título	Sensor de luz e brilho incorporado
Nome do artigo TI	Incorporado no Hub
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Sensor de brilho incorporado localizado no fundo do Hub. O sensor deteta a intensidade da luz.
Categoria	Sensores ambientais
Hub Conexão	incorporado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

HUB Comandos

Desenhar objeto	BRILHO	
Sintaxe de comando	Enviar("READ BRIGHTNESS")	
Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Leia o sensor de brilho da luz incorporado	Send ("READ BRIGHTNESS") Get (B)

Ficha de Dados Motores Elétricos Incorporados do TI-Innovator™ Rover



Título	Motores do TI-Innovator™ Rover
Nome do artigo TI	Integrado no TI-Innovator™ Rover
Quantidade	2 - 1 em cada roda com motor elétrico e codificador rotativo para monitorizar as rotações.
Incluída em	TI-Innovator™ Rover
Descrição	Motores que podem ser programados para mover as rodas de forma independente e em velocidades variáveis.
Categoria	Motores
Hub Conexão	Rover integrado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

Rover Comandos	Enviar "SET RV.MOTORS
Desenhar objeto	RV.MOTORS
Sintaxe de comando	

Rover Comandos Enviar "SET RV.MOTORS"

Amostra de Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Controlo direto de motores.	<pre>Send "SET RV.MOTORS" [SET] RV.MOTORS [LEFT] [CW CCW] <pwm value BRAKE COAST> [RIGHT] [CW CCW] <pwm value BRAKE COAST> [DISTANCE ddd [M [UNITS] REV FT]] [TIME s.ss]</pre>

Ficha de dados de LED RGB (vermelho, verde e azul) Integrado do TI-Innovator™ Rover



Título	LED RGB (vermelho, verde e azul) do TI-Innovator™ Rover
Nome do artigo TI	Integrado no TI-Innovator™ Rover
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Rover
Descrição	Díodo emissor de luz com elementos vermelho, verde e azul ajustáveis de forma independente. Pode produzir uma variedade de cores.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	Rover integrado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

Rover Comandos		
Desenhar objeto	RV.COLOR	
Sintaxe de comando		
Amostra de Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Configurar LED Nota:	Send ("SET RV.COLOR 255 0 255")

Rover Comandos

	Ação desejada	Amostra de código
	RV.COLOR suporta as mesmas funções que o objeto COR do Hub	

Ficha de Dados da coluna incorporada



Coluna (na parte traseira de Hub) é identificada como "SOM" nas Hub sequências de comando.

Título	Coluna incorporada
Nome do artigo TI	Incorporado no Hub
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Hub
Descrição	Coluna integrada na parte traseira do hub. Converte a corrente elétrica em som que pode ouvir.
Categoria	Saída de som
Hub Conexão	incorporado
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Não aplicável

HUB Comandos

Desenhar objeto	SOM
Sintaxe de comando	Enviar ("SET SOUND ...") Frequência em Hz ou Nota como C1, CS1, D2, ... [TIME duration in seconds]

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Reproduzir tom a 261.23 Hz	<code>Send ("SET SOUND 261.23")</code>
	Avaliar a expressão $2^8 (=256)$ e reproduzir o tom	<code>Send ("SET SOUND eval (2^8) ")</code>
	Avaliar a expressão	<code>Send ("SET SOUND eval</code>

HUB Comandos

	Ação desejada	Amostra de código
	2^8 (= 256) e reproduzir o tom durante 0,25 segundos	(2^8) TIME .25")
	Avaliar a expressão 2^9 (= 512) e reproduzir o tom durante 0,25 segundos (resultado da avaliação de 1/4)	Send("SET SOUND eval (2^9) TIME eval (1/4) ")
	Desligar a coluna	Send("SET SOUND OFF")

Fichas de Dados dos Módulos I/O

As Fichas de Dados do Módulo I/O TI-Innovator™ incluem o seguinte: um nome e número de produto, uma descrição breve, uma imagem do produto, especificações, como o componente se conecta ao Hub TI-Innovator™ e comandos do Hub com amostras de código simples.

Resolva problemas com o TI-Innovator™ módulos I/O com estes programas de teste.

Ligações de tópicos

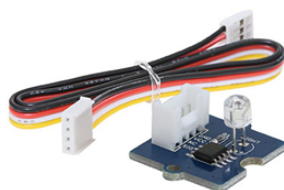
- Sensores ambientais
- Sensores dos LEDs e monitores
- Sensores de movimento e distância
- Motores
- Sensores de potência e sinal

Sensores ambientais

Ligações de tópicos

- Ficha de Dados do sensor de luz analógico
- Ficha informativa do sensor de humidade
- Sensor de temperatura
- Ficha informativa do sensor de temperatura e humidade
- Ficha de dados da bomba de água

Ficha de Dados do sensor de luz analógico



Título	Sensor de luz analógico
Nome do artigo TI	STEMKT/AC/A
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Pack do Módulo I/O
Descrição	Sensor que deteta a intensidade de luz do ambiente.
Categoria	Sensores ambientais
Hub Conexão	Cabo de 4 pinos para qualquer uma destas portas: IN 1, IN 2, IN 3
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	As guias do sensor de luz podem partir-se se forem dobradas repetidamente
Especificações	Tensão máxima: 150, potência máxima: 100, temperatura ambiente: -30~+70, Valor pico do espectro: 540

HUB Comandos

Desenhar objeto	NÍVELLUZ	
Sintaxe de comando	Enviar("READ LIGHTLEVEL n")	
Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o programa para usar o NÍVELLUZ na porta IN 1	<code>Send ("CONNECT LIGHTLEVEL 1 TO IN 1")</code>
	Leia o sensor de luz	<code>Send ("READ LIGHTLEVEL 1")</code> <code>Get (L)</code>

Ficha informativa do sensor de humidade



Título	Sensor de humidade
Nome do artigo TI	STEMKT/AC/MM/A
Descrição	Deteta a humidade do solo e mede a humidade em torno do sensor. Pode ser usado para decidir se as plantas de um jardim precisam de ser regadas.
Categoria	Sensores ambientais
Hub Conexão	Cabo de 4 pinos para qualquer uma destas portas: IN 1, IN 2, IN 3
Instruções de montagem	
Precauções	Este sensor não é reforçado contra contaminação ou uma exposição prolongada à água e pode ser propenso a corrosão eletrolítica nas sondas. Esse efeito será atenuado usando o 3.3V de IN 1 e IN 2.
Especificações	Tensão operacional: 3.3~5V, Corrente operacional: 35mA, Saída do sensor Valor em solo seco: 0~ 300~, Valor de saída do sensor em solo húmido: 300~700, Valor de saída do sensor em água: 700 ~ 950, Dimensão PCB: 2,0 cm x 6,0 cm, Tensão de funcionamento: 3.3~5V, Corrente operacional: 35mA, Valor de saída do sensor em solo seco: 0~ 300~, Valor de saída do sensor em solo húmido: 300~700 Estes valores de saída não fazem sentido. Podem ser para um ADC de 10 bit.

HUB Comandos

Objeto do Sketch HUMIDADE

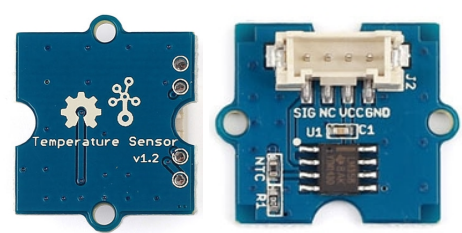
Sintaxe de comando

Exemplo de Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Ligue o sensor de humidade a IN 1	Send "CONNECT MOISTURE 1 IN 1"

HUB Comandos

	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o intervalo de medição para estar entre 0 e 100. O intervalo é um índice e não tem unidades.	Send "RANGE MOISTURE 1 0 100"
	Leia o sensor	Send "READ MOISTURE 1" Get moisture

Ficha informativa do sensor de temperatura

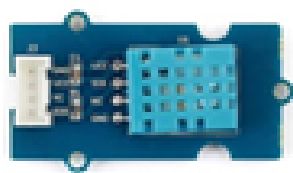


Título	Sensor de temperatura
Nome do artigo TI	STEMKT/AC/F
Descrição	Usa um termistor para medir a temperatura ambiente. A resistência do termistor muda com base na temperatura ambiente. Este valor de resistência altera a saída de um divisor de tensão que é medido pelo TI-Innovator™ Hub e convertido num valor de temperatura em graus centígrados. O intervalo de funcionamento é de -40 a 125° C, com uma precisão de 1.5° C. Este sensor não é à prova de água e não pode ser submerso.
Categoria	Sensores ambientais
Hub Conexão	Cabo de 4 pinos para qualquer uma destas portas: IN 1, IN 2, IN 3
Instruções de montagem	
Precauções	
Especificações	Tensão operacional: 3.3~5V Resistência à potência zero do termistor: 100 KΩ Tolerância à resistência: ±1% Termistor: NCP18WF104F03RC (NTC) Constante B Nominal: 4250 ~ 4299K Intervalo de temperatura operacional: - 40 °C a 125 °C Precisão: ± 1.5°C
HUB Comandos	
Objeto do Sketch	TEMPERATURA
Sintaxe de comando	

HUB Comandos

Exemplo de Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Ligado o sensor de temperatura à porta IN 1	Send "CONNECT TEMPERATURE 1 TO IN 1"
	Leia o valor da temperatura do sensor em graus centígrados	Send "READ TEMPERATURE 1" Get t

Ficha informativa do sensor de temperatura e humidade



Título	Sensor de temperatura e humidade
Nome do artigo TI	STEMKT/AC/HT/A
Descrição	O sensor de temperatura e humidade que mede a percentagem de humidade relativa e a temperatura em graus centígrados.
Categoria	Sensores ambientais
Hub Conexão	Cabo de 4 pinos para qualquer uma destas portas: IN 1, IN 2, IN 3
Instruções de montagem	
Precauções	
Especificações	Tensão de entrada: 3.3V & 5V Medição de corrente: 1.3 - 2.1 mA Medição do intervalo de humidade: 20% - 90% RH Medição do intervalo da temperatura: 0 - 50 °C graus centígrados

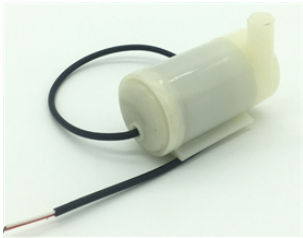
HUB Comandos

Objeto do Sketch DHT

Sintaxe de comando O sensor pode não apresentar leituras corretas durante o período inicial de aquecimento.

Exemplo de Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Ligue o sensor DHT à porta IN 2	Send "CONNECT DHT 1 TO IN 2 "
	Leia a temperatura do sensor DHT	Send "READ DHT 1 TEMPERATURE" Get temperature
	Leia a humidade do sensor DHT	Send "READ DHT 1 HUMIDITY" Get humidity

Ficha de dados da bomba de água



Título	Bomba de água
Nome do artigo TI	STEMKT/AC/WP/A
Descrição	A bomba de água é usada em projetos que utilizam fluxo de água para irrigação, etc.
Categoria	Sensores ambientais
Hub Conexão	Liga-se ao TI-Innovator™ Hub através de um módulo MOSFET
Instruções de montagem	
Precauções	
Especificações	Bomba submersível Tubagem de plástico: Comprimento de 18 polegadas (cerca de 46 cm) Fios: Comprimento de 18 polegadas (cerca de 46 cm)

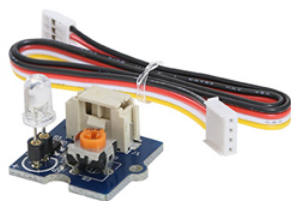
HUB Comandos	Ver os comandos MOSFET	
Objeto do Sketch	N/D É controlado através de um módulo MOSFET.	
Sintaxe de comando		
Exemplo de Código:	Ação desejada	Amostra de código

Sensores dos LEDs e monitores

Ligações de tópicos

- Ficha de Dados do LED branco

Ficha de Dados do LED branco



Título	LED branca
Nome do artigo	TI STEMKT/AC/C
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Pack do Módulo I/O
Descrição	Módulo do LED branco que dobra para qualquer posição.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	Cabo de 4 pinos para qualquer uma destas portas: OUT 1, OUT 2, OUT 3
Instruções de montagem	Introduza o LED na tomada - a perna (guia) mais comprida é a positiva (ânodo). Se ambas as guias tiverem o mesmo comprimento, a guia adjacente à extremidade plana do revestimento do LED é a guia negativa (cátodo).
Precauções	Não dobre as guias repetidamente; isso enfraquecerá os fios e pode fazer com que quebrem.
Especificações	Tensão operacional: 3.3v/5v, Cor de emissão: Branco

HUB Comandos

Desenhar objeto	LED	
Sintaxe de comando	Enviar("SET LED 1 TO ON/OFF [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]")	
Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o programa para usar o LED na porta OUT 1	<code>Send("CONNECT LED 1 TO OUT 1")</code>

HUB Comandos

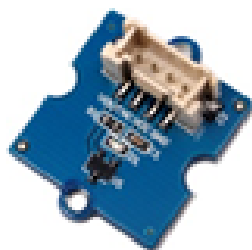
	Ação desejada	Amostra de código
	Ligar LED (ON)	<code>Send("SET LED 1 ON")</code>
	Desligar LED (OFF)	<code>Send("SET LED 1 OFF")</code>
	Ligue o LED exterior durante 5 segundos	<code>Send("SET LED 1 TO ON TIME 5")</code>
	Ligue o LED exterior e faça piscar a 2 Hz (2 vezes por segundo) durante 5 segundos	<code>Send("SET LED 1 TO ON BLINK 2 TIME 5")</code>

Sensores de movimento e distância

Ligações de tópicos

- Ficha informativa do sensor de campo magnético (efeito Hall)
- Ficha de Dados do sensor ultrassónico

Ficha informativa do sensor de campo magnético (efeito Hall)



Título	Sensor de efeito Hall
Nome do artigo TI	STEMKT/AC/HS/A
Descrição	<p>Mede o campo magnético em torno do sensor usando o efeito Hall</p> <p>O sensor relata um valor baixo na presença de um campo magnético e um valor elevado na ausência de um campo magnético. Pode ser usado para detetar quando um imã está perto do sensor.</p> <p>--?</p>
Categoria	Sensores de movimento e distância
Hub Conexão	Cabo de 4 pinos para qualquer uma destas portas: IN 1, IN 2, IN 3
Instruções de montagem	
Precauções	
Especificações	<p>Dimensões: 130 mm x 90 mm x 9,5 mm</p> <p>Peso: G.W 6 g</p>

HUB Comandos

Objeto do Sketch ANALOG.IN

Sintaxe de comando

Exemplo de Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Ligue o sensor do efeito de parede à porta IN3	<pre>Send "CONNECT ANALOG.IN 1 TO IN 3"</pre>

HUB Comandos

	Ação desejada	Amostra de código
	Leia o valor do campo magnético relatado pelo sensor.	<pre>Send "READ ANALOG.IN 1" Get m</pre>

Ficha de Dados do sensor ultrassónico



Título	Sensor ultrassónico
Nome do artigo TI	STEMKT/AC/E
Quantidade	1
Incluída em	Módulo do sensor ultrassónico TI-Innovator™
Descrição	Módulo de medição sem contacto que lê a distância do sensor em metros.
Categoria	Sensores de movimento e distância
Hub Conexão	Cabo de 4 pinos para qualquer uma destas portas: IN 1, IN 2
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Vendido separadamente, não incluído no pacote dos módulos I/O
Especificações	Tensão operacional: 3.3~5V, Corrente operacional: 15mA, Frequência ultrassónica: 42 kHz, Alcance da medição: 3-400 cm, Resolução: 1 cm, Saída: PWM

HUB Comandos

Desenhar objeto	RANGER	
Sintaxe de comando	Enviar("READ RANGER n") Obter(R)	
Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o programa para usar o RANGER na porta IN 1	Send("CONNECT RANGER 1 TO IN 1")
	Ler o sensor ultrassónico	Send("READ RANGER 1") Get(R)

Motores

Ligações de tópicos

- Ficha de Dados do servomotor
- Ficha de Dados do motor de vibração

Ficha de Dados do servomotor



Título	Servomotor
Nome do artigo	TI STEMKT/AC/D
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Pack do Módulo I/O
Descrição	Servomotor de 360 graus, rotação contínua, com sistema de velocidades e feedback, usado nos mecanismos de condução de robôs.
Categoria	Motores
Hub Conexão	Cabo de 4 pinos apenas para esta porta: OUT 3
Instruções de montagem	Monte uma engrenagem no topo do servomotor usando um dos parafusos fornecidos.
Precauções	Utilização de uma fonte de alimentação auxiliar. Não segure o eixo do servomotor quando ele estiver a rodar. Nem rode o servomotor a mão.
Especificações	Velocidade operacional: 110RPM (4.8V), 130RPM (6V); Binário de corte: 1.3 kg.cm/18.09 oz.in (4.8V), 1.5 kg.cm/20.86 oz.in (6V); Tensão operacional: 4.8V~6V

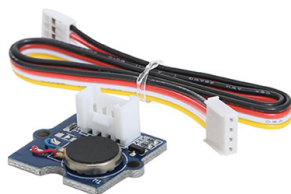
HUB Comandos

Desenhar objeto	SERVO
Sintaxe de comando	Enviar("SET SERVO n TO [CW/CCW] speed [[TIME] seconds] -- velocidade de -100 a 100, CW/CCW (horário/anti-horário) opcional, se a velocidade <0, CCW, ou CW caso contrário a palavra-chave CW/CCW é especificada. TEMPO opcional, em segundos, predefinido=1 segundo (para operação do servomotor contínua) (CW/CCW exigido se TEMPO/segundos NÃO for especificado.)

HUB Comandos

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o programa para usar o SERVOMOTOR na porta OUT 3	<code>Send("CONNECT SERVO 1 TO OUT 3")</code>
	Definir SERVOMOTOR para girar no sentido anti-horário (CCW) à velocidade completa (100%) durante 2 segundos.	<code>Send("SET SERVO 1 CCW 100 2")</code>
	Definir SERVOMOTOR para girar no sentido horário (CW) a meia velocidade (50%) durante 1 segundo (tempo predefinido se não for especificado)	<code>Send("SET SERVO 1 CW 50")</code>
	Desligar SERVO (Off)	<code>Send("SET SERVO 1 ZERO")</code> ou <code>Send("SET SERVO 1 STOP")</code>

Ficha de Dados do motor de vibração



Título	Motor de vibração
Nome do artigo TI	STEMKT/AC/B
Quantidade	1
Incluída em	TI-Innovator™ Pack do Módulo I/O
Descrição	Motor de tipo moeda que vibra quando a lógica de entrada é ALTA.
Categoria	Motores
Hub Conexão	Cabo de 4 pinos para qualquer uma destas portas: OUT 1, OUT 2, OUT 3
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Utilize uma fonte de alimentação auxiliar
Especificações	Tensão operacional: 3.0 V a 5.5 V, Modo de controlo: Nível lógico (Quando a Lógica é ALTA, o motor está LIGADO). Quando é BAIXA, o motor está desligado), Tensão nominal: 9000 rpm

HUB Comandos

Desenhar objeto	MOTOR.VIB
Sintaxe de comando	Enviar("SET VIB.MOTOR 1 TO pwm") - pwm de 0 a 255

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o programa para usar ANALOG.OUT na porta OUT 1	<code>Send("CONNECT VIB.MOTOR 1 TO OUT 1")</code>
	Desligar (OFF) o	<code>Send("SET VIB.MOTOR 1</code>

HUB Comandos

	Ação desejada	Amostra de código
	motor de vibração	TO 0")
	Ligar o motor de vibração na potência completa	Send ("SET VIB.MOTOR 1 TO 255")
	Ligar o motor de vibração a meia potência	Send ("SET VIB.MOTOR 1 TO 128")

Sensores de potência e sinal

Ligações de tópicos

- MOSFET

Ficha informativa MOSFET



Título	MOSFET
Nome do artigo TI	STEMKT/AC/MOSFET/A
Descrição	<p>Permite-lhe controlar projetos de alta potência com o TI-Innovator™ Hub. Tipicamente, é usado para controlar motores DC e bombas. Não pode ser usado com fontes de alimentação de corrente alterna.</p> <p>O MOSFET permite a ligação de uma fonte de alimentação externa como pilhas AA para alimentar o motor e permite que o TI-Innovator™ Hub controle a velocidade do motor.</p> <p>Isso permite que o TI-Innovator™ Hub controle um dispositivo de alta potência sem fornecer diretamente energia ao dispositivo.</p> <p>O condutor positivo da fonte de alimentação está ligado ao terminal do parafuso (+) e o condutor negativo ao terminal do parafuso (-). O condutor positivo do dispositivo está ligado ao terminal do parafuso OUT e o negativo do dispositivo está ligado ao terminal do parafuso GND.</p>
Categoria	
Hub Conexão	Tensão de funcionamento: 5V, Vin: 5 ~ 15V Modelo MOSFET: CJQ4435
Instruções de montagem	
Precauções	Suporte do pino indireto.
Especificações	
HUB Comandos	
Objeto do Sketch	

HUB Comandos

Sintaxe de comando O **MOSFET** pode ser conectado a OUT 1, OUT 2 ou OUT 3. No entanto, o dispositivo não será desligado completamente quando usar OUT 3. Recomenda-se evitar a utilização do OUT 3.

Código Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Ligue o MOSFET à porta OUT 1	Send "CONNECT ANALOG.OUT 1 TO OUT 1"
	Controle o motor/bomba ligados a 50% da velocidade durante 3 segundos	Send "SET ANALOG.OUT 1 128 TIME 3"

Ficha de Dados da placa de ensaio TI-Innovator™

As Fichas de Dados da placa de ensaio TI-Innovator™ incluem o seguinte: um nome e número de produto, uma descrição breve, uma imagem do produto, especificações, como o componente se conecta ao Hub TI-Innovator™ Hubs amostras de código simples.

Ligações de tópicos

- Componentes da placa de ensaio e pinos utilizáveis
- Sensores ambientais
- LEDs e monitores
- Motores
- Energia e sinais de controlo
- Componentes passivos

Componentes da placa de ensaio e pinos utilizáveis

Segue-se uma lista de todos os componentes da nossa placa de ensaio e dos pinos utilizáveis para cada componente.

Componente	Usada com pinos
1 placa de ensaio	N/D
Pack de 10 cabos de ligação direta macho-fêmea para placa de ensaio	N/D
Pack de 40 cabos de ligação direta macho-macho para placa de ensaio	N/D
5 LEDs verdes	BB 1-10
10 LEDs vermelhos	BB 1-10
2 LED RGB (Vermelho-Verde-Azul)	BB 8-10
10 Resistências 100 Ohm	N/D
10 Resistências 1K Ohm	N/D
10 Resistências 10K Ohm	N/D
10 Resistências 100K Ohm	N/D
10 Resistências 10M Ohm	N/D
1 díodo	BB 1-10
1 termistor	BB 5,6,7 (necessário entrada analógica)
1 Interruptor SPDT deslizante	BB 1-10
1 interruptor SIP DIP de 8 posições	BB 1-10 (entrada digital)
1 Resistência 8 100 Ohm SIP	N/D
1 Potenciômetro com botão	BB 5,6,7
1 Condensador 100μF	N/D
1 Condensador 10μF	N/D
1 Condensador 1μF	N/D
1 Monitor de 7 segmentos	BB 1-10
1 Pequeno motor de corrente contínua	BB 1-10 (usa digital para gerar software PWM)
2 Potência TTL MOSFET	BB 1-10
1 Sensor de temperatura analógico TI	BB 5,6,7 (necessário entrada analógica)
1 Sensor de luz visível	BB 5,6,7 (necessário entrada analógica)
1 Suporte para 4 pilhas AA	N/D

Componente	Usada com pinos
1 Recetor de infravermelhos	BB 1-10 (entrada digital)
1 Transmissor de infravermelhos	BB 1-10 (saída digital)

Sensores ambientais

Ligações de tópicos

- Ficha de Dados Termístor
- Sensor de temperatura analógico TI Ficha de Dados
- Ficha de Dados Sensor de luz visível

Ficha de Dados Termistor



Título	Termistor
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/THERM/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	A resistência cuja resistência se altera com base na temperatura. Usada para medição e controlo.
Categoria	Sensores ambientais
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Sem polaridade
Precauções	Não aplicável
Especificações	Resistência em Ohms @ 25 °C: 10k, Tolerância à resistência: ±1%, Tolerância valor B: ±1%, Temperatura operacional: -40 °C ~ 125 °C, Potência – Máx: 7.5mW

HUB Comandos

Desenhar objeto	TERMÍSTOR
Sintaxe de comando	Enviar("READ THERMISTOR n")

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o programa para usar TERMÍSTOR no pino BB 1	Send ("CONNECT THERMISTOR 1 TO BB 1")
	Leia o termistor	Send ("READ THERMISTOR 1") Get (T) :Disp T

Sensor de temperatura analógico TI Ficha de Dados



Título	Sensor de temperatura analógico TI
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/TEMPSN/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Sensor que deteta uma voltagem proporcional à temperatura ambiente num intervalo de -55 °C a 130 °C.
Categoria	Sensores ambientais
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Precisão a +30 °C ±2.5 °C (máx) Precisão a +130 °C e -55 °C ±3.5 to ±3.8 °C (máx) Intervalo da tensão de abastecimento +2.4V a +5.5V Drenagem atual 10 µA (máx), Não-linearidade ±0.4 % (tip.), Impedância de saída 160 Ω (máx), Ajuste da carga 0µA < IL < +16 µA Consultar: Documentação técnica detalhada.

HUB Comandos

Desenhar objeto	TEMPERATURA
Sintaxe de comando	Enviar("READ TEMPERATURE n")

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o programa para usar TEMPERATURA no pino BB 1	Send ("CONNECT TEMPERATURE 1 TO BB 1")
	Ler o sensor de temperatura	Send ("READ TEMPERATURE 1") Get (T):Disp T

Ficha de Dados Sensor de luz visível



Título	Sensor de luz visível
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/LHTSEN/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Sensor que deteta o nível de luz ambiente.
Categoria	Sensores ambientais
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	

HUB Comandos

Desenhar objeto	LIGHTLEVEL ou ANALOG.IN
Sintaxe de comando	Enviar("READ LIGHTLEVEL n")

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o programa para usar o NÍVEL LUZ no pino BB 4	<pre>Send ("CONNECT LIGHTLEVEL 1 TO BB 4")</pre>
	Leia o sensor de luz	<pre>Send ("READ LIGHTLEVEL 1") Get (L) :Disp L</pre>

LEDs e monitores

Ligações de tópicos

- Ficha de Dados do LED verde
- Ficha de Dados do LED RGB (vermelho-verde-azul)
- Ficha de Dados do LED Vermelho
- Ficha de Dados do díodo
- Ficha de Dados de Visualização de 7 segmentos
- Ficha de Dados do recetor de infravermelhos
- Ficha de Dados do transmissor de infravermelhos

Ficha de Dados do LED verde



Título	LED verde
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/LED/A
Quantidade	5
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Díodo emissor de luz que emite luz verde quando a corrente passa por ele.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	A perna mais comprida (guia) é positiva (ânodo). Se ambas as guias tiverem o mesmo comprimento, a guia adjacente à extremidade plana do revestimento do LED é a guia negativa (cátodo).
Precauções	Não introduza as guias dos LEDs diretamente no conector da placa de ensaio do Hub. Monte os componentes da placa de ensaio e use os cabos de ligação direta para conectar a placa de ensaio ao Hub.
Especificações	Tensão - Direta (Vf) (Tip): 2.1V, Corrente – Teste: 10 mA, Ângulo de visão: 36º, tipo de montagem: através do orifício.

HUB Comandos

Desenhar objeto	LED OU DIGITAL.OUT	
Sintaxe de comando	Enviar("SET LED i [TO] 0-255 [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]")	
Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
		<pre>Send ("SET LED 1 TO ON") Send ("SET LED 1 TO OFF") Send ("SET LED 1 TO ON</pre>

HUB Comandos

	Ação desejada	Amostra de código
		TIME 5")
		Send("SET DIGITAL.OUT 1 TO ON") Send("SET DIGITAL.OUT 1 TO OFF") Send("SET DIGITAL.OUT 1 TO ON TIME 5")

Ficha de Dados do LED RGB (vermelho-verde-azul)



Título	LED RGB (vermelho-verde-azul)
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/LED/B
Quantidade	2
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Díodo emissor de luz com elementos vermelho, verde e azul ajustáveis de forma independente. Pode produzir uma ampla variedade de cores.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não introduza as guias dos LEDs diretamente no conector da placa de ensaio do Hub. Monte os componentes da placa de ensaio e use os cabos de ligação direta para conectar a placa de ensaio ao Hub.
Especificações	Não aplicável

HUB Comandos

Desenhar objeto	RGB
Sintaxe de comando	Enviar("SET RGB 1 TO r g b") - r = valor vermelho, g = valor verde, b = valor azul Enviar("SET RGB 1 TO r g b [[BLINK TOGGLE] frequency] [[TIME] seconds]")

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configurar LED	<pre>Send("SET RGB 1 ON ON OFF") Send("SET RG 1 255 128 0") Send("SET RGB 1 255 128 0 TIME 10")</pre>

HUB Comandos

	Ação desejada	Amostra de código
		<pre>Send("SET RGB 1 255 128 0 BLINK 20 TIME 10") Send("SET RED 1 0") Send("SET GREEN 1 128 BLINK 2 TIME 10")</pre>

Ficha de Dados do LED Vermelho



Título	LED vermelho
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/LED/C
Quantidade	10
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Díodo emissor de luz que emite luz vermelha quando a corrente passa por ele.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	A perna mais comprida (guia) é positiva (ânodo). Se ambas as guias tiverem o mesmo comprimento, a guia adjacente à extremidade plana do revestimento do LED é a guia negativa (cátodo).
Precauções	Não introduza as guias dos LEDs diretamente no conector da placa de ensaio do Hub. Monte os componentes da placa de ensaio e use os cabos de ligação direta para conectar a placa de ensaio ao Hub.
Especificações	Tensão - Direta (Vf) (Tip): 2V, Corrente – Teste: 10 mA, Ângulo de visão: 60º, tipo de montagem: Através do orifício

HUB Comandos

Desenhar objeto	LED OU DIGITAL.OUT
Sintaxe de comando	Enviar("SET LED n ...") ON/OFF [BLINK frequency] [TIME duration]

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configurar LED	<pre>Send ("SET LED 1 TO ON") Send ("SET LED 1 TO OFF") Send ("SET LED 1 TO</pre>

HUB Comandos

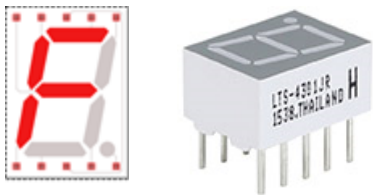
	Ação desejada	Amostra de código
		<pre>BLINK 2 TIME 5") Send("SET LED 1 TO ON TIME 5")</pre>
		<pre>Send("SET DIGITAL.OUT 1 TO ON") Send("SET DIGITAL.OUT 1 TO OFF") Send("SET DIGITAL.OUT 1 TO BLINK 2 TIME 5") Send("SET DIGITAL.OUT 1 TO ON TIME 5")</pre>

Ficha de Dados do díodo



Título	Díodo
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/DIO/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Componente que permite que uma corrente elétrica passe numa direção, enquanto bloqueia a corrente na direção oposta.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	A guia próxima da banda cinzenta é o cátodo (pino negativo)
Precauções	Não aplicável
Especificações	Tensão - Corrente contínua inversa (V_r) (Máx.): 100 V, Corrente - Média Retificada (I_o): 200 mA, Tensão - Frente (V_f) (Máx) @ S_e : 1V @ 10mA, Velocidade: Sinal pequeno =< 200mA (I_o), qualquer velocidade, corrente - fuga inversa @ V_r : 5 μ A @ 75V, Capacitância @ V_r , F: 4pF @ 0V, 1MHz, Temperatura operacional – Junção: -65 °C ~ 175 °C

Ficha de Dados de Visualização de 7 segmentos



Título	Monitor de 7 segmentos
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/DISP/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Matriz de LEDs dispostos para exibir números e alguns caracteres alfabéticos. Também tem um LED para ponto decimal.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	20mA máx por segmento, Vf:2V

HUB Comandos

Desenhar objeto	DIGITAL.OUT
Sintaxe de comando	Enviar("SET DIGITAL.OUT n ON") - n = 1 a 7

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o programa para usar 7 DIGITAL.OUT nos pinos BB 1-7	Para (N, 1, 7) Send ("CONNECT DIGITAL.OUT eval (N) TO BB eval (N) ") Send ("SET DIGITAL.OUT eval (N) ON") End

Ficha de Dados do recetor de infravermelhos



Título	Recetor de infravermelhos
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/REC/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	LED infravermelho de emissão lateral, projetado para ser emparelhado com o Foto-transístor LTR-301.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Dissipação de energia: 100 mW, Corrente direta de pico: 3A com 300 x 1µs impulsos por segundo, tensão direta contínua: 50 mA, Tensão inversa: 5V, tensão direta: 1.2V, intervalo de temperatura operacional: -55 °C - 100 °C, pico do comprimento de onda: 940 nM, ângulo de visão: 40°

HUB Comandos

Desenhar objeto	DIGITAL.IN	
Sintaxe de comando	Enviar("READ DIGITAL.IN n")	
Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
		Send ("CONNECT DIGITAL.IN 1 TO BB 2")
		Send ("READ DIGITAL.IN 1") Get (D) :Disp D

Ficha de Dados do transmissor de infravermelhos



Título	Transmissor de infravermelhos
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/TRANS/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Foto-transístor de infravermelhos com sensibilidade lateral, projetado para ser emparelhado com o emissor de infravermelhos LTE-301.
Categoria	LEDs e monitores
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Dissipação de energia: 100 mW, tensão do coletor-emissor: 30 V, tensão do coletor-emissor: 5V, Temperatura de funcionamento: -40 °C a 85 °C, Temperatura de armazenamento: -55 °C a 100 °C

HUB Comandos

Desenhar objeto	DIGITAL.OUT
Sintaxe de comando	Enviar("SET DIGITAL.OUT n ON")

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
		Send ("CONNECT DIGITAL.OUT 1 TO BB 5") Send ("SET DIGITAL.OUT 1 ON")

Motores

Ficha de Dados Pequeno motor de corrente contínua



Título	Pequeno motor de corrente contínua
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/MOTOR/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Motor que converte energia elétrica de corrente contínua em energia mecânica.
Categoria	Motores
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Tensão nominal: 4.7V, tensão operacional: 2.0-5.5V, Sem velocidade de carga: 19900 r/min, Sem corrente de carga: 0.11A, na eficiência máxima do binário: 0.14mN.m (1.4g.cm), na eficiência máxima da saída: 0.23W, binário de corte: 0.7mN.m(7.1g.cm), interrupção da corrente: 0.42A

HUB Comandos

Desenhar objeto	MOTOR DC
Sintaxe de comando	Enviar("SET DCMOTOR n TO frequency [duty [TIME] seconds]") frequência - 1 a 500Hz duty - 1 a 99% ciclo de funcionamento (predefinido: 50%) segundos = 1 s de predefinição

HUB Comandos

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
		Send("SET DCMOTOR 1 TO 50 TIME 5")

Energia e sinais de controlo

Ligações de tópicos

- Ficha de Dados Interruptor SPDT deslizante
- Ficha de Dados do interruptor DIP de 8 posições
- Ficha de Dados do pack SIP da resistência de 8 100 Ohm
- Ficha de Dados potência TTL MOSFET

Ficha de Dados Interruptor SPDT deslizante



Título	Interruptor SPDT deslizante
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/SWIT/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Interruptor de polo único, interruptor duplo. Deslize o botão interruptor para frente e para trás para abrir e fechar contactos.
Categoria	Energia e sinais de controlo
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	30V, 200mA

HUB Comandos		
Desenhar objeto	INTERRUPTOR	
Sintaxe de comando	Enviar("READ SWITCH n")	
Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o programa para usar o INTERRUPTOR na porta BB 1	<pre>Send("CONNECT SWITCH 1 TO BB 1") Send("READ SWITCH 1") Get(T):Disp T</pre>

Ficha de Dados do interruptor DIP de 8 posições



Título	Interruptor DIP de 8 posições
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/SWIT/B
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Conjunto de oito interruptores deslizantes usados para personalizar o comportamento dos componentes do circuito em situações específicas.
Categoria	Energia e sinais de controlo
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	'0.100", 100mA, 20VDC

HUB Comandos

Desenhar objeto	DIGITAL.IN
Sintaxe de comando	Enviar("READ DIGITAL.IN n") - n = 1 a 8 ou Enviar("READ SWITCH n") - n = 1 a 8

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Configure o programa para usar 8 INTERRUPTORES nos pinos BB 1-8	Para (N, 1, 8) Send ("CONNECT SWITCH eval(N) TO BB eval(N) ") Send ("READ SWITCH eval(N) ")

HUB Comandos

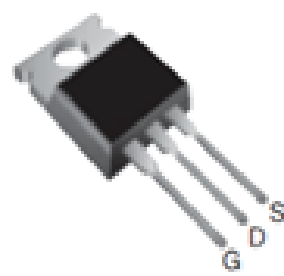
	Ação desejada	Amostra de código
		Get (S) :Disp S End

Ficha de Dados Pacote SIP de resistência 8 100 Ohm



Título	Pacote SIP de resistência 8 100 Ohm
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/RES/E
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Pacote SIP de resistência 8 100 ohm para uso com Interruptor DIP de oito posições.
Categoria	Energia e sinais de controlo
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	Gama transportada

Ficha de Dados potência TTL MOSFET



Título	Potência TTL MOSFET
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/MOSFET/A
Quantidade	2
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Transistor usado para amplificar ou alternar sinais eletrónicos.
Categoria	Energia e sinais de controlo
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Conecte o G-GATE ao pino BB do TI-Innovator™ Hub, o D-DRAIN à carga a ser controlada (ex. motor DC) e o S-SINK a terra.
Precauções	Se a placa de metal do MOSFET ficar quente durante a utilização, desconecte imediatamente a bateria e volte a verificar todas as ligações.
Especificações	suporta 100A

HUB Comandos

Desenhar objeto	RELÉ ou ANALOG.OUT
Sintaxe de comando	Enviar("SET RELAY n TO ON/OFF [[TIME] seconds]") ou Enviar("SET ANALOG.OUT n TO 0-255/ON/OFF [[BLINK] frequency] [[TIME] seconds]")
Amostras de código	Nota: pode ser usado um MOSFET como controlo ON/OFF (RELÉ) ou para um controlo mais preciso (ANALOG.OUT)

HUB Comandos

	Ação desejada	Amostra de código
		<code>Send("CONNECT RELAY 1 TO BB 7")</code> <code>Send("SET RELAY 1 ON")</code>
		<code>Send("CONNECT ANALOG.OUT 1 TO BB 7")</code> <code>Send("SET ANALOG.OUT 1 127")</code>

Componentes passivos

Ligações de tópicos

- Acessórios
- Placa de ensaio
- Condensadores
- Resistências

Acessórios

Ficha de Dados Pack de 40 cabos de ligação direta Macho-Macho para placa de ensaio



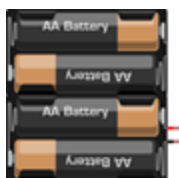
Título	Pack de 40 cabos de ligação direta Macho-Macho para placa de ensaio
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/CABKT/A
Quantidade	40
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Use cabos de ligação macho-macho para conectar componentes na placa de ensaio.
Categoria	Acessórios
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	A guia do cabo pode partir-se se for dobrada repetidamente
Especificações	Macho a macho Pacote de 40, 20 cm

Ficha de Dados Pack de 10 cabos de ligação direta Macho-Fêmea para placa de ensaio



Título	Pack de 10 cabos de ligação direta Macho-Fêmea para placa de ensaio
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/CABKT/B
Quantidade	10
Incluída em	Pack de placas de ensaio do Innovator™
Descrição	Use cabos de ligação macho-fêmea para conectar componentes na placa de ensaio.
Categoria	Acessórios
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	A guia do cabo pode partir-se se for dobrada repetidamente
Especificações	Macho a fêmea Pacote de 10, 20 cm

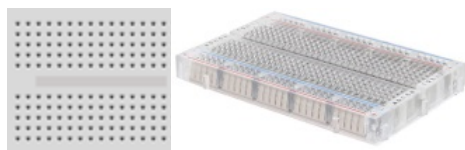
Ficha de Dados do suporte para 4 pilhas AA



Título	Suporte para 4 pilhas AA
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/BATHLD/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do Innovator™
Descrição	Suporte para 4 pilhas AA com guias estanhadas sólidas para facilitar a introdução na placa de ensaio.
Categoria	Acessórios

Título	Suporte para 4 pilhas AA
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	BHC-341-1A com fios guia, 150 mm, Strip & Tin: 5mm+/- 1mm, UL1007, AWG 26

Ficha de dados da placa de ensaio



Título	Placa de ensaio
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/BRDBD/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Plataforma para conectar componentes eletrônicos de um projeto inserindo guias de componentes e cabos de ligação direta em pinos.
Categoria	Placa de ensaio
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	<p>Não conecte os polos positivo e negativo de uma fonte de alimentação ao mesmo grupo de cinco pinos na placa de ensaio. Fazê-lo pode danificar a placa de ensaio e a fonte de alimentação. Observe a polaridade correta: Ao conectar a placa de ensaio ao Hub. Ao conectar componentes que são sensíveis à polaridade, tais como LEDs e potência TTL MOSFET.</p> <p>Ver também: Portas do Hub TI-Innovator™ e pinos utilizáveis da placa de ensaio</p>
Especificações	Ponto de ligação 170 de 45,7 x 35,6 x 9,4 mm, em plástico POM (150 °C) com orifício redondo, com parafusos (2)

Condensadores

Ficha de Dados do condensador 100µF



Título	Condensador 100µF
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/CAP/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Condensador que armazena temporariamente uma carga elétrica de até 100µF.
Categoria	Condensadores
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	A perna mais comprida (guia) é positiva (ânodo). Se ambas as guias tiverem o mesmo comprimento, a guia adjacente à correia colorida do revestimento é a guia negativa (cátodo).
Precauções	Não aplicável
Especificações	Capacitância: 100µF, Tolerância: ±20%, Classificação da tensão: 16V

Ficha de Dados do condensador 10µF



Título	Condensador 10µF
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/CAP/B
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do Innovator™
Descrição	Condensador que armazena temporariamente uma carga elétrica de até 10µF.

Título	Condensador 10μF
Categoria	Condensadores
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	A perna mais comprida (guia) é positiva (ânodo). Se ambas as guias tiverem o mesmo comprimento, a guia adjacente à correia colorida do revestimento é a guia negativa (cátodo).
Precauções	Não aplicável
Especificações	Capacitância: 10 μ F, Tolerância: \pm 20%, Classificação da tensão: 16V

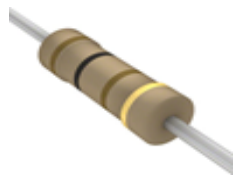
Ficha de Dados do condensador 1 μ F



Título	Condensador 1μF
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/CAP/C
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do Innovator™
Descrição	Condensador que armazena temporariamente uma carga elétrica de até 1 μ F.
Categoria	Condensadores
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	A perna mais comprida (guia) é positiva (ânodo). Se ambas as guias tiverem o mesmo comprimento, a guia adjacente à correia colorida do revestimento é a guia negativa (cátodo).
Precauções	Não aplicável
Especificações	Capacitância: 1 μ F, Tolerância: \pm 20%, Classificação da tensão: 16V

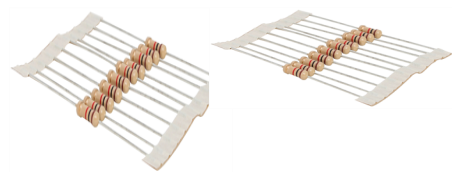
Resistências

Ficha de dados da resistência 100 Ohm



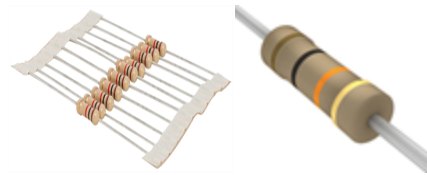
Título	Resistência 100 Ohm
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/RES/A
Quantidade	10
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Resistência que proporciona 100 Ohms de resistência num circuito. Valor de código de cor: castanho, preto, castanho.
Categoria	Resistências
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Sem polaridade
Precauções	Não aplicável
Especificações	'Resistência (Ohms): 100, tolerância: ±5%, Potência (Watts): 0.5W, 1/2W, Coeficiente de temperatura: 0/ - 400ppm/°C, temperatura operacional: -55 °C ~ 155 °C

Ficha de dados da resistência 1K Ohm



Título	Resistência 1K Ohm
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/RES/B
Quantidade	10
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Resistência que proporciona 1K Ohms de resistência num circuito. Valor de código de cor: castanho, preto, vermelho.
Categoria	Resistências
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Sem polaridade
Precauções	Não aplicável
Especificações	'Resistência (Ohms): 1K, Tolerância: ±5%, Potência (Watts): 0.5W, 1/2W, Coeficiente de temperatura: 0/ - 400ppm/°C, temperatura operacional: -55 °C ~ 155 °C

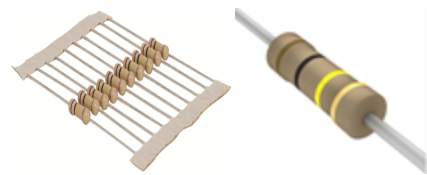
Ficha de Dados Resistência 10K Ohm



Título	Resistência 10K Ohm
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/RES/C
Quantidade	10
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Resistência que proporciona 10K Ohms de resistência num circuito. Valor de código de cor: castanho, preto, laranja.
Categoria	Resistências

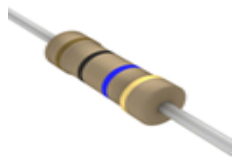
Título	Resistência 10K Ohm
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Sem polaridade
Precauções	Não aplicável
Especificações	'Resistência (Ohms): 10K, Tolerância: $\pm 5\%$, Potência (Watts): 0.5W, 1/2W, Coeficiente de temperatura: 0/ - 400ppm/°C, temperatura operacional: -55 °C ~ 155 °C

Ficha de dados da resistência 100K Ohm



Título	Resistência 100K Ohm
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/RES/D
Quantidade	10
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Resistência que proporciona 100K Ohms de resistência num circuito. Valor de código de cor: castanho, preto, amarelo.
Categoria	Resistências
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Sem polaridade
Precauções	Não aplicável
Especificações	'Resistência (Ohms): 100K, Tolerância: $\pm 5\%$, Potência (Watts): 0.5W, 1/2W, Coeficiente de temperatura: 0/ - 400ppm/°C, temperatura operacional: -55 °C ~ 155 °C

Ficha de dados da resistência 10M Ohm



Título	Resistência 10M Ohm
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/RES/F
Quantidade	10
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™
Descrição	Resistência que proporciona 10M Ohms de resistência num circuito. Valor de código de cor: castanho, preto, azul.
Categoria	Resistências
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Sem polaridade
Precauções	Não aplicável
Especificações	'Resistência (Ohms): 10M, Tolerância: ±5%, Potência (Watts): 0.5W, 1/2W, Coeficiente de temperatura: 0/ - 400ppm/°C, temperatura operacional: -55 °C ~ 155 °C

Potenciômetro com botão Ficha de Dados



Título	Potenciômetro com botão
Nome do artigo TI	STEMEE/AC/POTEN/A
Quantidade	1
Incluída em	Pack de placas de ensaio do TI-Innovator™

Título	Potenciômetro com botão
Descrição	Resistência variável com botão para alterar a resistência de um circuito.
Categoria	Resistências
Hub Conexão	circuito da placa de ensaio
Instruções de montagem	Não aplicável
Precauções	Não aplicável
Especificações	1 volta, 10K

HUB Comandos

Desenhar objeto POTENCIÓMETRO

Sintaxe de comando Enviar("READ POTENTIOMETER n")

Amostras de código	Ação desejada	Amostra de código
	Ler potenciômetro	<pre>Send ("READ POTENTIOMETER 1") Get (P):Disp P</pre>

Adaptador do TI-SensorLink

O que é o adaptador do TI-SensorLink?

O adaptador do TI-SensorLink é um acessório para o TI-Innovator™ Hub que suporta a utilização de sensores análogos do Vernier com o Hub. O TI-SensorLink expande as possibilidades do projeto STEM ligando sensores Vernier selecionados ao TI-SensorLink e, depois, ao TI-Innovator™ Hub.

Nota: O TI-SensorLink não é uma solução de recolha de dados. As sondas ligadas por USB ou TI-Nspire™ Lab Cradle mantêm-se como uma solução superior para a recolha e análise pura de dados.

TI-SensorLink - Design industrial e marcações

Vista superior do Adaptador TI-SensorLink.



Vista frontal - Porta para ligar sondas e sensores



Vista traseira - Porta para ligar ao Hub









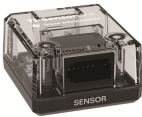

Vista inferior - rótulo de identificação.



Sensores análogos Vernier suportados

Suportamos oficialmente estes quatro sensores Vernier análogos com o TI-SensorLink.

Módulo	Portas	Imagem	Código de exemplo para o TI-SensorLink
Sensor de temperatura	TI-SensorLink		Ligar a: Send "CONNECT VERNIER 1 TO IN1 AS TEMPERATURE" Send "READ VERNIER 1" Get T
Sensor de pH	TI-SensorLink		Ligar a: Send "CONNECT VERNIER 2 TO IN2 AS PH" Send "READ VERNIER 2" Get P
Sensor de pressão	TI-SensorLink		Ligar a: Send "CONNECT VERNIER 1 TO IN1 AS PRESSURE" Send "READ VERNIER 1" Get P
Sensor de força	TI-SensorLink		Ligar a: Send "CONNECT VERNIER 2 TO IN2 AS FORCE" or Send "CONNECT VERNIER 2 TO IN2 AS FORCE50" Send "READ VERNIER 2" Get F
Acelerómetro de uma direção (Low-g)	TI-SensorLink		Ligar a: Send "CONNECT VERNIER 1 TO IN 1 AS ACCEL" Send "READ VERNIER 1"
Sensor de luminosidade	TI-SensorLink		Ligar a: Send "CONNECT VERNIER 1 TO IN 1 AS LIGHT" Send "READ VERNIER 1"

Módulo	Portas	Imagem	Código de exemplo para o TI-SensorLink
			
Sensor de energia Vernier	TI-SensorLink		<p>Ligar a:</p> <pre>Send "CONNECT VERNIER 1 TO IN 1 AS ENERGY" Send "READ VERNIER 1"</pre>

Requisitos do adaptador Vernier:

Hardware:

- Adaptador TI-SensorLink acessório para o TI-Innovator™ Hub
- Suporta um sensor análogo Vernier único
- Funciona em todas as três portas IN do Hub
 - A utilização com a porta IC2 nas portas OUT **NÃO** é suportada - o desenho indicará um erro
- São suportados os sensores seguintes
 - Sensor de temperatura
 - Sensor de pH
 - Sensor de pressão
 - Sensor de força
 - Acelerómetro de uma direção (Low-g)
 - Sensor de luminosidade
 - Ficha de informação de sensor de energia Vernier

Ligar o adaptador TI-SensorLink

Siga este conjunto de passos nesta ordem para ligar e usar o adaptador TI-SensorLink.

Ligue o Adaptador TI-SensorLink acessório ao TI-Innovator™ Hub

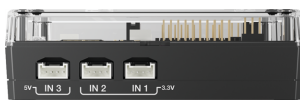
Adaptador do TI-SensorLink



Cabo fornecido



TI-Innovator™ Hub



ETAPAS

1. Ligue uma extremidade do cabo fornecido à porta TI-SensorLink com a identificação HUB.
2. Ligue a outra extremidade do cabo à porta no Hub com a etiqueta IN1.

Nota: também pode introduzir o cabo em IN2 ou IN3.



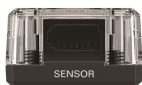
Conecte o TI-Innovator™ Hub a uma calculadora gráfica

A TI-Innovator™ Hub conecta por um cabo USB à calculadora de gráficos ou computador. A conexão permite ao Hub receber alimentação e trocar dados com o host.

Ver informação completa (página 5).

Ligue o adaptador TI-SensorLink a um sensor Vernier

Adaptador do TI-SensorLink



Sensor Vernier



Ligue o TI-Sensor Link a um dos quatro sensores análogos suportados, usando o conector ligado ao sensor análogo.



ETAPAS

1. Ligue o sensor Vernier ao TI-SensorLink (este exemplo usa a sonda de temperatura em aço inoxidável)
2. A partir da calculadora gráfica conectada, introduza o código seguinte:

```
Send "CONNECT VERNIER 1 TO IN1 AS TEMPERATURE"
```

```
Send "READ VERNIER 1"
```

```
Get T
```

Nota: Os novos comandos e palavras-chave não devem ser introduzidos NEM copiados de um programa existente. Note que quaisquer erros tipográficos nas palavras-chave resultarão na indicação de um erro no desenho.

Ver amostras de códigos para:

- Sensor de força
- Sensor de pressão
- Sensor de pH
- Sensor de temperatura
- Sensor de acelerómetro Low-g (uma direção)
- Sensor de sensor de luz
- Sensor de sensor de energia Vernier

Precauções com o adaptador TI-SensorLink e Sensores Vernier

Adaptador do TI-SensorLink

- O TI-SensorLink **não** é uma solução de recolha de dados. As sondas ligadas por USB ou Lab Cradle mantêm-se como uma solução superior para a recolha e análise pura de dados.
- O Hub comanda o TI-SensorLink com os sensores análogos Vernier que **não** fazem atualmente parte da aplicação Hub (família CE) ou do menu Hub (TI-Nspire™ CX).
- Os novos comandos e palavras-chave não devem ser introduzidos NEM copiados de um programa existente. Note que quaisquer erros tipográficos nas palavras-chave resultarão na indicação de um erro no desenho.

Sensores Vernier

- Sensor de pressão de gás - O elemento do sensor de pressão de gás fica danificado com contacto direto com líquido.
- Sensor de pH - Coloque o eletrodo numa solução tampão de pH 4 ou pH 7. Nunca deve ser guardada em água destilada. Se o eletrodo for guardado inadvertidamente a seco durante um período de tempo curto, imerja a ponta na solução de armazenamento tampão/KCl com pH4 durante um mínimo de 8 horas antes da utilização.
- Sonda de temperatura em aço inoxidável -

- Torcer o cabo. Por vezes, os estudantes dobram ou marcam o fio perto da pega do sensor. Com o tempo, isso pode fazer com que os fios fiquem soltos e com que o sensor pare de funcionar.
 - Sobreaquecimento do sensor. Quando usado em laboratórios de química, os estudantes deitam por vezes o sensor num prato quente e efetivamente “cozinham” a unidade.
 - A unidade não é à prova de água! A água pode entrar para o punho do sensor e danificar a parte eletrónica. Apenas deve submergir a parte em aço inoxidável do sensor em água quando está a recolher dados.
-

Fichas de informação do Adaptador TI-SensorLink e Sensor Vernier

As fichas de dados do adaptador TI-SensorLink e as fichas de dados do sensor Vernier incluem o seguinte: um nome e número de produto, uma descrição breve, uma imagem do produto, especificações, como o componente se conecta ao Hub TI-Innovator™ e comandos do Hub com amostras de código simples.

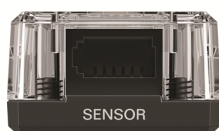
Ligações a tópicos

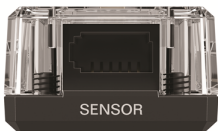

- Ficha de informação do adaptador TI-SensorLink
- **Fichas de informação do sensor Vernier**
 - Ficha de dados da sonda de temperatura em aço inoxidável
 - Ficha de informação do sensor de pH
 - Ficha de informação do sensor de força de duas vias
 - Ficha de informação do sensor de pressão de gás
 - Ficha de informação do acelerómetro Low-g (uma direção)
 - Ficha de informação do sensor de luz
 - Ficha de informação de sensor de energia Vernier

Nota:

- O TI-SensorLink **não** é uma solução de recolha de dados. As sondas ligadas por USB ou Lab Cradle mantêm-se como uma solução superior para a recolha e análise pura de dados.
- O Hub comanda o TI-SensorLink com os sensores análogos Vernier que **não** fazem atualmente parte da aplicação Hub (família CE) ou do menu Hub (TI-Nspire™ CX).
- Os novos comandos e palavras-chave não devem ser introduzidos NEM copiados de um programa existente. Note que quaisquer erros tipográficos nas palavras-chave resultarão na indicação de um erro no desenho.

Ficha de informação do adaptador TI-SensorLink



Título	Adaptador do TI-SensorLink
Nome do artigo TI	STEMKT/AC/SL/A
Incluída em	Adaptador do TI-SensorLink
Quantidade	1
Descrição	<p>É um acessório para o TI-Innovator™ Hub que suporta a utilização de sensores análogos do Vernier com o Hub.</p> <p>Nota: Não é uma solução de recolha de dados</p> <ul style="list-style-type: none">– As sondas ligadas por USB ou Lab Cradle mantêm-se como uma solução superior para a recolha e análise de dados puros
Categoria	Adaptador
Hub Conexão	 
Instruções de montagem	N/D
Precauções	.
Especificações	

Ficha de dados da sonda de temperatura em aço inoxidável



Título	Sonda de temperatura em aço inoxidável Vernier
Nome do artigo TI	N/D
Código de encomenda Vernier	TMP-BTA
Incluída em	Sensor de temperatura
Quantidade	1
Descrição	<p>A sonda de temperatura em aço inoxidável é um sensor de temperatura resistente de utilização geral que pode ser usado em líquidos orgânicos, soluções salinas, ácidos e bases. Use como se fosse um termómetro em experiências de química, física e biologia, geologia e ciências ambientais.</p> <p>Ver também: Manual do utilizador</p>
Categoria	Sensor ambiental
Hub Conexão	Adaptador TI-SensorLink para o TI-Innovator™ Hub
Instruções de montagem	N/D
Precauções	<ol style="list-style-type: none">1. Torcer o cabo. Por vezes, os estudantes dobras ou marcam o fio perto da pega do sensor. Com o tempo, isso pode fazer com que os fios fiquem soltos e com que o sensor pare de funcionar.2. Sobreaquecimento do sensor. Quando usado em laboratórios de química, os estudantes deitam por vezes o sensor num prato quente e efetivamente “cozinham” a unidade.3. A unidade não é à prova de água! A água pode entrar para o punho do sensor e danificar a parte eletrónica. Apenas deve submergir a parte em aço inoxidável do sensor em água quando está a recolher dados.

Título	Sonda de temperatura em aço inoxidável Vernier
Especificações	<p>Intervalo de temperatura: –40 a 135°C (–40 a 275°F)</p> <p>Temperatura máxima que o sensor pode tolerar sem danos: 150°C</p> <p>Resolução típica:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 0.17°C (–40 a 0°C) • 0.03°C (0 a 40°C) • 0.1°C (40 a 100°C) • 0.25°C (100 a 135°C) <p>Ver também: Encontre aqui as especificações completas.</p>

HUB Comandos

Objeto do Sketch VERNIER

Sintaxe de comando

Código Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Leia a temperatura do sensor Vernier ligado	<pre>Send "CONNECT VERNIER 1 TO IN1 AS TEMPERATURE" Send "READ VERNIER 1" Get T</pre>

Ficha de informação do sensor de pH



Título	Sensores Vernier de pH
Nome do artigo TI	N/D
Código de encomenda Vernier	PH-BTA
Incluída em	Sensor de pH
Quantidade	1
Descrição	<p>Use o sensor de pH da mesma forma que usaria um medidor de pH tradicional com as vantagens adicionais de recolha de dados automática, realização de gráficos e análise de dados.</p> <p>Ver também: Manual do utilizador</p>
Categoria	Sensores ambientais
Hub Conexão	Adaptador TI-SensorLink para o TI-Innovator™ Hub
Instruções de montagem	N/D
Precauções	<p>Coloque o eletrodo numa solução tampão de pH 4 ou pH 7. Nunca deve ser guardada em água destilada. Se o eletrodo for guardado inadvertidamente a seco durante um período de tempo curto, imerja a ponta na solução de armazenamento tampão/KCl com pH4 durante um mínimo de 8 horas antes da utilização.</p>
Especificações	<ul style="list-style-type: none">• Tipo: Vedado, cheio de gel, corpo de époxi, Ag/AgCl• Tempo de resposta: 90% da leitura final em 1 segundo• Intervalo de temperatura: 5 a 80°C (leitura sem compensação)• Intervalo: pH 0-14• Precisão: +/- 0.2 pH• pH isopotencial: pH 7 (ponto em que a temperatura não tem nenhum efeito)• Valores predefinidos de calibração: inclinação: –

Título	Sensores Vernier de pH
	3.838, interceção: 13.720 • Diâmetro do eixo: 12 mm OD Ver também: Encontre aqui as especificações completas.

HUB Comandos

Objeto do Sketch VERNIER

Sintaxe de comando

Código Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Leia o pH do sensor Vernier ligado	<pre>Send "CONNECT VERNIER 2 TO IN2 AS PH" Send "READ VERNIER 2" Get P</pre>

Ficha de informação do sensor de pressão de gás



Título	Sensor de pressão de gás Vernier
Nome do artigo TI	N/D
Código de encomenda Vernier	GPS-BTA
Incluída em	Sensor de pressão
Quantidade	1
Descrição	<p>Usado para monitorizar as alterações de pressão num gás. O intervalo é suficientemente grande para executar a lei de Boyle e ainda assim é suficientemente sensível para fazer experiências vapor-pressão ou pressão-temperatura. Os professores de biologia podem usar o sensor de pressão de gás para monitorizar a transpiração ou respiração num ambiente fechado.</p> <p>Ver também: Manual do utilizador</p>
Categoria	Sensor ambiental
Hub Conexão	Adaptador TI-SensorLink para o TI-Innovator™ Hub
Instruções de montagem	N/D
Precauções	O elemento do sensor de pressão de gás fica danificado com contacto direto com líquido.
Especificações	<ul style="list-style-type: none">• Intervalo de pressão: 0 a 210 kPa (de 0 a 2,1 atm ou de 0 a 1600 mm Hg)• Precisão: ± 4 kPa• Pressão máxima que o sensor pode tolerar sem danos permanentes: 4 atm• Elemento do sensor: Honeywell SSCMRNN030PAAA5 <p>Nota: Existem duas variantes do sensor de pressão de gás.</p> <p>A Versão 1.3 do desenho do TI-Innovator™ Hub inclui as constantes de calibração de uma das duas variantes.</p>

Título	Sensor de pressão de gás Vernier
	Os programas de referência mostram como usar o comando de CALIBRAR para usar o outro tipo de sensor de pressão de gás. Ver também: Encontre aqui as especificações completas.

HUB Comandos

Objeto do Sketch VERNIER

Sintaxe de comando

Código Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Leia a pressão do gás do sensor Vernier conectado	<pre> Enviar "CONNECT VERNIER 1 TO IN1 AS PRESSURE" Enviar "READ VERNIER 1" Obter P </pre>

Novidades no Sketch v 1.4

Existe uma variante adicional do sensor de pressão a gás Vernier com constantes de calibragem diferentes.

Nova palavra-chave: **PRESSURE2**

As constantes de calibragem são: 51.71 -25.86

Exemplo de Código:	<pre> Enviar "CONNECT VERNIER 1 TO IN 1 AS PRESSURE2" Enviar "READ VERNIER 1" Obter P </pre>
---------------------------	--

Ficha de informação do sensor de força de duas vias



Título	Sensor de força de duas vias Vernier
Nome do artigo TI	N/D
Código de encomenda Vernier	DFS-BTA
Incluída em	Sensor de força de duas vias Vernier
Quantidade	1
Descrição	<p>Sensor de utilização geral para medir as forças de empurrar e puxar. Dois intervalos permitem medir forças tão pequenas como 0,01 newtons e tão grandes como 50 newtons.</p> <p>Ver também: Manual do utilizador</p>
Categoria	Sensor ambiental
Hub Conexão	Adaptador TI-SensorLink para o TI-Innovator™ Hub
Instruções de montagem	Criado para ser montado num suporte anular, carrinho, carril ou mesa de força de várias formas diferentes. Use uma haste de 13 mm alargada através do orifício no sensor de força de intervalo duplo. Aperte o parafuso manual incluído.
Precauções	N/D
Especificações	<p>± 10 N Resolução do intervalo: 0.01 N</p> <p>± 50 N Resolução do intervalo: 0.05 N</p> <p>Nota: Há um interruptor neste sensor para permitir a medição:</p> <ul style="list-style-type: none">– ± 10 N– ± 50 N <p>Ver também: Encontre aqui as especificações completas.</p>

HUB Comandos

Objeto do Sketch VERNIER

Sintaxe de
comando

Código Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Leia a força do sensor Vernier ligado na configuração de 10 N.	<pre>Send "CONNECT VERNIER 2 TO IN2 AS FORCE" Send "READ VERNIER 2" Get F</pre>
	Leia a força do sensor Vernier ligado na configuração de 50 N (Note que o comando LIGAR inclui FORÇA50)	<pre>Send "CONNECT VERNIER 2 TO IN2 AS FORCE50" Send "READ VERNIER 2" Get F</pre>

Ficha de informação do acelerómetro Low-g (uma direção)

(Código de encomenda - LGS-BTA)



Título	Acelerómetro de uma direção (Low-g)
Nome do artigo TI	N/D
Código de encomenda Vernier	LGA-BTA
Incluída em	Acelerómetro de uma direção (Low-g)
Quantidade	1
Descrição	<p>Pode utilizar o Acelerómetro Low-g para várias experiências e demonstrações, no interior e no exterior do laboratório.</p> <p>Consulte:Manual do Utilizador</p>
Categoria	Sensor ambiental
Hub Conexão	Adaptador TI-SensorLink para o TI-Innovator™ Hub
Instruções de montagem	N/D
Precauções	
Especificações	Consultar: Encontre aqui as especificações completas.

Ficha de informação do sensor de luz

(Código de encomenda - LS-BTA)



Título	Sensor de luminosidade
Nome do artigo TI	N/D
Código de encomenda Vernier	LS-BTA
Incluída em	Sensor de luminosidade
Quantidade	1
Descrição	O sensor de luz pode ser usado para medir a intensidade da luz em diversas situações.
	Consulte: Manual do Utilizador
Categoria	Sensor ambiental
Hub Conexão	Adaptador TI-SensorLink para o TI-Innovator™ Hub
Instruções de montagem	N/D
Precauções	<p>O sensor de luz é suficientemente sensível para captar oscilações de 60 ou 120 Hz de lâmpadas fluorescentes superiores, que poderá interferir com a experiência de luz. Se pensa que poderá ocorrer tal interferência, experimente o seguinte:</p> <ul style="list-style-type: none">• Em primeiro lugar, elimine todas as fontes de luz artificial (exceto lanternas com pilhas) e faça a experiência novamente.• De seguida, teste o sensor de luz posicionado da forma que planeia usá-lo. Defina a amostra para 1000 pontos/segundo para 0,1 segundos. Se a oscilação for o problema, verá uma variação drástica na intensidade da luz com um período de 60 ou 120 Hz.• Se a oscilação superior for um problema, defina a taxa de amostra para um número que não seja um fato de 60. Por exemplo, usando amostras de 30, 20 ou 10 é pior do que usar amostras 17, 23, 27.

Título	Sensor de luminosidade
Especificações	<p>Consultar: Encontre aqui as especificações completas.</p> <p>Valores predefinidos de calibração</p> <p>0-600 lux declive: 154 lux/V intercetar: 0 lux</p> <p>0-6000 lux declive: 1692 lux/V intercetar: 0 lux</p> <p>0-150000 lux declive: 38424 lux/V intercetar: 0 lux</p>

Ficha de informação de sensor de energia Vernier

(Código de encomenda - VES-BTA)



Título	Sensor de energia Vernier
Nome do artigo TI	N/D
Código de encomenda Vernier	VES-BTA
Incluída em	Sensor de energia
Quantidade	1
Descrição	O sensor de energia Vernier permite que os alunos meçam facilmente a corrente e voltagem. Os terminais da fonte são ligados às fontes de saída de energia, como turbinas eólicas modelo ou painéis solares, e os terminais de carga são ligados a cargas como LED, bombas de água, resistores ou cargas variáveis.
	Consulte: Manual do Utilizador
Categoria	Sensor ambiental
Hub Conexão	Adaptador TI-SensorLink para o TI-Innovator™ Hub
Instruções de montagem	N/D
Precauções	
Especificações	Consultar: Encontre aqui as especificações completas.

TI-RGB Array

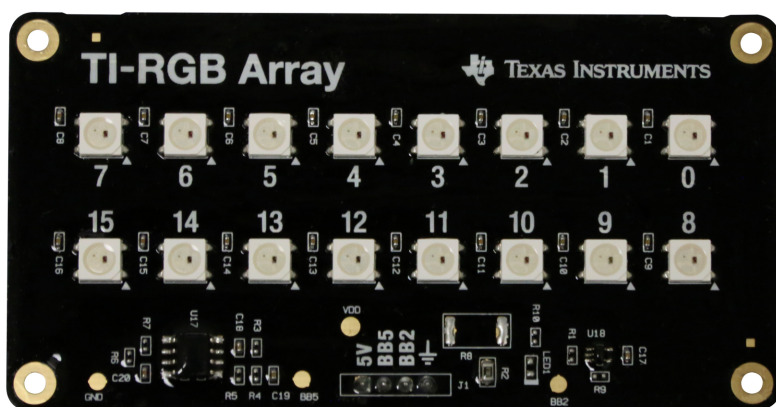
O que é a TI-RGB Array?

A TI-RGB Array é um acessório do TI-Innovator™ Hub.

A TI-RGB Array possui 16 LED RGB programáveis.

Várias aplicações

- Estufa inteligente
- Contador binário
- Projetos STEAM
- Aulas de codificação



TI-RGB Array - Design industrial e marcações

Vista superior da TI-RGB Array.



Vista inferior - rótulo de identificação.



Requisitos da TI-RGB Array:

Hardware:

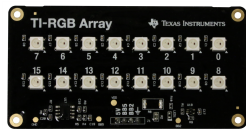
- Add-on TI-RGB Array para TI-Innovator™ Hub
- Use Hub Sketch v1.4 ou posterior

Conectar a TI-RGB Array

Siga este conjunto de passos nesta ordem para ligar e usar a TI-RGB Array.

Ligue a TI-RGB Array ao TI-Innovator™ Hub

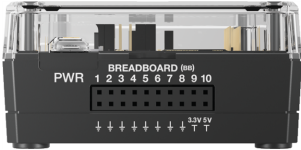
TI-RGB Array



Cabo fornecido



TI-Innovator™ Hub



ETAPAS

1. Ligue uma extremidade do cabo fornecido à porta da TI-RGB Array com a identificação:



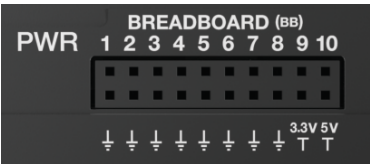
2. Conecte os fios correspondentes aos pinos utilizáveis no hub rotulado:

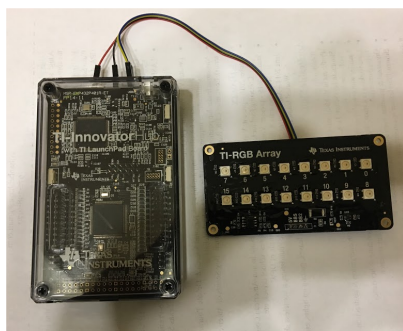
Vermelho: 5 V - energia

Azul: BB5 - saída analógica

Amarelo: BB2 - Sinal SPI

Preto: GND - terra





Conecte o TI-Innovator™ Hub a uma calculadora gráfica

A TI-Innovator™ Hub conecta por um cabo USB à calculadora de gráficos ou computador. A conexão permite ao Hub receber alimentação e trocar dados com o host.

Ver informação completa (page 5).

Comandos da TI-RGB Array

Pré-requisitos: Use o comando *Send "Connect RGB"* em primeiro lugar

O comando **"CONNECT RGB"** tem de ser usado em primeiro lugar quando usar a TI-RGB Array O comando **"CONNECT RGB"** configura o software TI-Innovator™ Hub para trabalhar com a TI-RGB Array

Este estabelece as conexões para as várias ranhuras binárias do LED na TI-RGB Array - LED RGB 0 a 15. Também limpa os vários contadores e valores dos sensores.

Para mais comandos, consulte: education.ti.com/eguide

Amostra de código

CONNECT RGB

Comando:	CONNECT RGB
Sintaxe de comando:	CONNECT RGB
Exemplo de Código:	Send "CONNECT RGB"
Intervalo:	N/D
Descreve:	O comando "CONNECT RGB" configura o software TI-Innovator™ Hub para trabalhar com a TI-RGB Array.
Resultado:	Liga a TI-RGB Array ao TI-Innovator™ Hub. A TI-RGB Array está agora pronta a ser programado
Tipo ou Componente endereçável:	Todos os componentes da TI-RGB Array

Comando:	CONNECT RGB AS LAMP
Sintaxe de comando:	CONNECT RGB AS LAMP
Exemplo de Código:	Enviar "CONNECT RGB AS LAMP"
Intervalo:	N/D
Descreve:	Este comando ativa o modo "luminosidade elevada" do TI-RGB Array desde que uma fonte de alimentação externa (como bateria

Comando:	CONNECT RGB AS LAMP
	USB) esteja conectada à porta PWR . Nota: Deverá digitar "AS LAMP".
Resultado:	O TI-RGB Array está agora configurado para estar no modo de luminosidade elevada. Caso a fonte de alimentação externa não esteja ligada, "AS LAMP" não tem efeito - ou seja, a luminosidade ficará no seu nível padrão. Tenha em conta que um erro será indicado por um sinal sonoro.
Tipo ou Componente endereçável:	Todos os componentes da TI-RGB Array. Consulte também: Novos comandos para usar com TI-RGB Array

SET RGB

Comando:	SET RGB n r g b
Comando Sintaxe:	SET RGB n r g b SET RGB eval(n) r g b
Exemplo de Código:	Send "SET RGB 1 255 0 255"
Intervalo:	0-15 para 'n', 0-255 para r,g,b
Descreve:	O comando SET RGB controla o brilho e a cor de cada LED RGB na TI-RGB Array
Resultado:	O LED específico acende-se com a cor especificada
Tipo ou Endereçável Componente:	Todos os componentes da TI-RGB Array Ver também: Novos comandos para usar com a TI-RGB Array Ver também: SET RGB ALL

SET RGB ALL

Comando:	SET RGB ALL r g b
Comando Sintaxe:	SET RGB ALL r g b
Exemplo de Código:	SET RGB ALL 255 0 255

Comando:	SET RGB ALL r g b
	SET RGB ALL 255 0 0
	SET RGB ALL eval (R) eval (G) eval (B)
	SET RGB ALL 0 0 0
Intervalo:	
Descreve:	Para controlar todos os LEDs num único comando: SET RGB ALL r g b
Resultado:	Controlar todos os LEDs num único comando
Tipo ou Endereçável Componente:	Todos os componentes da TI-RGB Array

READ RGB

Comando:	READ RGB
Comando Sintaxe:	Send "READ RGB"
Exemplo de Código:	Send "READ RGB" Obter c
Intervalo:	0-15 para 'n', 0-255 para r,g,b
Descreve:	Apresenta o valor da corrente consumida pela TI-RGB Array em mA
Resultado:	
Tipo ou Endereçável Componente:	Todos os componentes da TI-RGB Array

Precauções gerais

TI-RGB Array

- Não exponha a bateria a TI-RGB Array temperaturas acima dos 60 °C (140 °F).
- Use apenas cabos de fita fornecidos com o TI-RGB Array.

- Ao inserir o cabo de fita nos conectores TI-RGB Array, verifique se o pino de fio vermelho (escuro) está inserido no orifício de 5 volts.
- Use o TI-RGB Array não mais perto do que 20 cm polegadas dos seus olhos.
- Descanse os olhos periodicamente concentrando-se num objeto a pelo menos 1,5 m de distância.

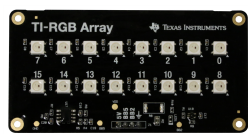
Folha de dados da TI-RGB Array

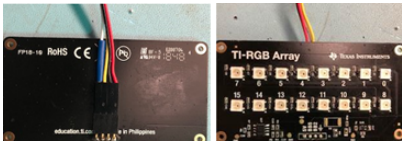
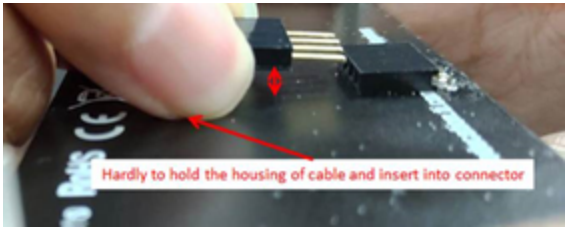
A folha de dados da TI-RGB Array inclui o seguinte: um nome e número de produto, uma descrição breve, uma imagem do produto, especificações, como o componente se conecta ao TI-Innovator™ Hub e comandos do hub com amostras de código simples.

Ligações a tópicos

- [Folha de dados da TI-RGB Array](#)
- [Cabo de placa de ensaio para a TI-RGB Array](#)

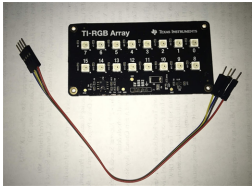
Folha de dados da TI-RGB Array


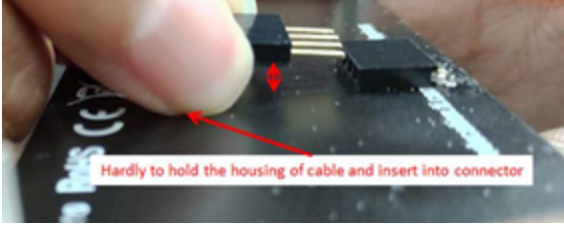


Título	TI-RGB Array
Nome do artigo TI	STEMRGB/BK/A
Incluída em	TI-RGB Array
Quantidade	1
Descrição	<p>Acessório do TI-Innovator™ Hub.</p> <ul style="list-style-type: none">• 16 LED RGB programados individualmente• O cabo M-M conecta a matriz à porta da placa de ensaio do hub<ul style="list-style-type: none">– Vermelho: 5 V - energia– Azul: BB5 - saída analógica– Amarelo: BB2 - Sinal SPI– Preto: GND - terra• O hub mede o consumo atual dos LED
Categoria	Acessório
Hub Conexão	
Instruções de montagem	<p>N/D</p> 
Precauções	Consulte: Precauções gerais da TI-RGB Array
Especificações	Consulte: TI-RGB Array

HUB Comandos		
Objeto do Sketch	RGB Array	
Sintaxe de comando	Send "CONNECT RGB"	
Exemplo de Código:	Ação desejada	Amostra de código
	Ligue a TI-RGB Array ao TI-Innovator™ Hub. A TI-RGB Array está agora pronta a ser programado	Send "CONNECT RGB"

Folha de dados do cabo de placa de ensaio para a TI-RGB Array



Título	Cabo de placa de ensaio para a TI-RGB Array
Nome do artigo TI	STEMRGB/CA/A
Incluída em	TI-RGB Array
Quantidade	1
Descrição	<ul style="list-style-type: none">• O cabo M-M conecta a matriz à porta da placa de ensaio do hub<ul style="list-style-type: none">– Vermelho: 5 V - energia– Azul: BB5 - saída analógica– Amarelo: BB2 - Sinal SPI– Preto: GND - terra
Categoria	Acessório
Hub Conexão	
Instruções de montagem	N/D 
Precauções	Consulte: Precauções gerais da TI-RGB Array
Especificações	Consulte: TI-RGB Array


Resolução de problemas

Esta secção descreve alguns dos problemas que pode encontrar e apresenta sugestões para a sua resolução.


Se precisar de mais assistência, contacte a TI-Cares.

Resolução de Problemas do TI-Innovator™ Hub

A calculadora gráfica TI CE ou a Unidade portátil TI-Nspire™ CX não reconhecem o TI-Innovator™ Hub, o que posso fazer? Não vejo o LED verde quando conecto a minha calculadora gráfica TI CE ou a Unidade portátil TI-Nspire CX ao Hub TI-Innovator™ ?

- Certifique-se de que a calculadora está ligada.
- Se estiver a usar um cabo USB unidade-a-unidade (mini-A a mini-B) para se conectar a uma calculadora, assegure que faz a ligação da extremidade “B” do cabo à porta de “DADOS  B” no fundo do Hub. Reverter o cabo evita que o Hub receba alimentação.
- Assegure que a sua calculadora tem o sistema operativo mais recente.
- Certifique-se de que a extremidade do Cabo USB conectado à calculadora está totalmente inserido.
- Desconecte o cabo USB do TI-Innovator™ Hub aguarde 3 segundos e volte a ligar o cabo USB.

O software de computador TI-Nspire™ CX não reconhece o TI-Innovator™ Hub, o que posso fazer?

- Assegure que está a usar a versão mais recente do software TI-Nspire™ CX. A versão mais recente instala um controlador que permite ao computador reconhecer o TI-Innovator™ Hub.
- Assegure que está a conectar-se ao TI-Innovator™ Hub usando a porta “DADOS  B” na porta TI-Innovator™
- Desconecte o cabo USB do TI-Innovator™ Hub aguarde 3 segundos e volte a ligar o cabo USB.
- Se não estiver a usar o cabo USB fornecido com o TI-Innovator™ Hub, o cabo pode ser apenas um cabo USB de alimentação em vez de um cabo de alimentação e dados. Experimente um cabo USB diferente.

Como desligo o Hub?

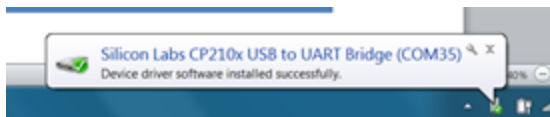
- Desligue a calculadora ou computador host.
—ou—
- Desconecte o cabo USB.

O que significa quando o LED de erro pisca e a coluna emite um som?

Se o LED piscar e a coluna emitir um sinal sonoro, há um erro nos comandos enviados ao TI-Innovator™ Hub. Analise os exemplos de comandos para os módulos incorporados, I/O e os componentes da placa de ensaio para obter ideias sobre como modificar o seu programa.

Porque é que tenho um controlador para o Silicon Labs CP210x instalado no meu computador quando ligo o TI-Innovator™ Hub?

O TI-Innovator™ Hub usa o chip Silicon Labs para o interface USB. É necessário o driver para que o software do computador comunique com o hub. Isto acontece na primeira vez que ligar o TI-Innovator™ Hub ao computador.



Resolução de problemas dos componentes incorporados no Hub

O meu programa não está a funcionar com o componente incorporado, como sei que o componente incorporado não está partido?

- Transfira o programa de teste e execute-o para testar o seu componente incorporado.
- Assegure que o seu programa está a usar valores alinhados com os intervalos suportados pelos componentes incorporados
 - RGB: Nível de intensidade de 0 a 255
 - Coluna: 40 a 4000 Hz

Porque é que o RGB incorporado se desliga sempre que reproduzo um sinal sonoro na coluna? Porque não consigo controlar o RGB incorporado quando o som está a ser reproduzido?

Os comandos incorporados COR/RGB e os comandos SOM/COLUNA não podem ser usados ao mesmo tempo. Os programas do utilizador devem aguardar a conclusão do comando SOM/COLUNA antes de enviar o comando COR/RGB ao TI-Innovator™ Hub.

O sensor de luz e brilho incorporado dá-me leituras diferentes apesar de a minha fonte de luz não estar a mudar. Porquê? As minhas leituras do brilho da luz alternam entre os valores mínimo e máximo, quando devo esperar um valor constante?

As fontes de luz LED cintilam a altas velocidades. Apesar de o olho humano não conseguir detetar esta cintilação, o sensor de brilho regista-a e reporta os valores que lê.

Resolução de problemas do Rover TI-Innovator™

O meu Rover não está a funcionar como pretendido. Porquê?

- Certifique-se de que ele está carregado
- Certifique-se se ele está ligado.
- Certifique se todos os cabos estão conectados.
 - Certifique-se de que o cabo da placa de ensaio esteja na configuração correta (fio vermelho no lado correto)
 - Certifique-se de que todos os pinos da placa de ensaio estão direitos.
- Certifique-se se tem a última versão do sketch
- Certifique-se se tem o SO mais recente
- Experimente o programa de teste
- Não tem nada além da calculadora no topo do Rover.

O meu Rover não está a deslocar-se, ou não se desloca corretamente. Porquê?

- Se estiver a usar o suporte da caneta, certifique-se de que a caneta não esteja inserida enquanto estiver a levantar o Rover.
- Rodízios limpos
- Use em superfície lisa e plana para obter melhores resultados
- Verifique se a orientação corresponde às expectativas do seu programa.

O Rover não desenhou a forma que eu esperava. Porquê?

- O Rover não é uma ferramenta de desenho de precisão. Deve esperar um nível de imprecisão com formas específicas.
- Quando faz uma curva, o Rover pode ter uma variação de +/- 0,5 graus. Quanto maior o número de segmentos (ou curvas), maior a variação composta.
- A melhor superfície para usar o Rover é uma superfície plana e lisa (e não carpete ou azulejos)

Qual é o número de segmentos ou curvas recomendado para desenhar a forma esperada?

Há dois métodos de desenhar formas (ou funções) com o Rover.

Têm níveis diferentes de precisão e podem dar resultados diferentes, mesmo para a mesma forma geral (ex. octágono).

Método 1 Usar AVANÇAR/RETROCEDER/ESQUERDA/DIREITA - esses comandos deslocam o Rover pela distância e ângulo especificados. O movimento angular pode não ser preciso e depende da superfície bem como da presença do marcador.

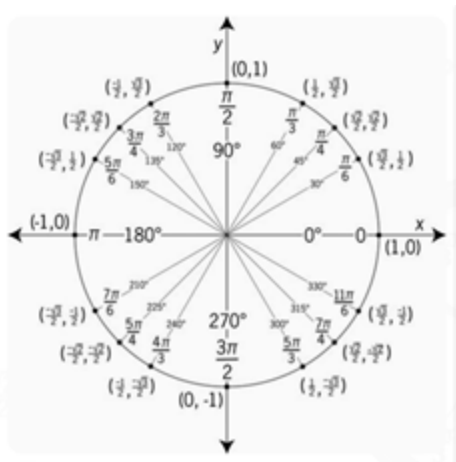
Método 2: Usar "PARA XY", "PARA POLAR" - esses comandos deslocam o Rover para coordenadas específicas com voltas mais precisas. Mesmo com esses comandos, acumulam-se pequenos erros depois de segmentos múltiplos. Funções e formas que

usam uma dimensão grande de grelha e/ou mais de 18 segmentos podem resultar num desenho que não corresponde à forma esperada.

O meu Rover está a virar mais ou menos do que esperava. Porquê?

Existem dois comandos diferentes relacionados com a viragem do Rover.

- Comandos RV ESQUERDA/RV DIREITA: Esses comandos dizem ao Rover para virar no ângulo específico relativo à posição atual do Rover.
- RV PARA ÂNGULO - Esse comando desloca-o para o ângulo específico no círculo da unidade



Exemplos:

RV ESQUERDA 30

RV ESQUERDA 45

Resultará no Rover com um ângulo de 75 graus

Por comparação

RV PARA O ÂNGULO 30

RV PARA O ÂNGULO 45

Resultará no Rover com um ângulo de 45 graus

Assegure que o seu programa está a usar o comando de virar que corresponde às suas expectativas de movimento do Rover.

Estes comandos usam graus como unidade predefinida mesmo que as definições da calculadora estejam em raios.

Pode especificar RADIANS ou GRAUS para as voltas do Rover no comando através do menu “Hub -> Rover (RV) -> Definições RV”

O Rover não está a deslocar-se a distância que se esperava. Porquê?

O Rover usa uma unidade predefinida de 10 cm.

Então, o comando - RV FRENTE 1 - leva o Rover a avançar 10 cm

É equivalente aos comandos “RV FRENTE 1 UNIDADE” e “RV FRENTE 0,1 M”

Para deslocar o Rover distâncias específicas, pode usar a definição “M” para especificar metros.

O meu marcador está instável no suporte do marcador. Porquê?

O suporte do marcador suporta marcadores finos ou marcadores de apagar a seco. O suporte do marcador foi criado para deixar a gravidade fazer o trabalho de manter o marcador no lugar. A ponta do marcador mantém-se no local devido, mesmo que haja algum movimento na outra extremidade do marcador.

Para que direção está o Rover a apontar quando início um programa?

A posição predefinida do Rover é na origem de um ponto da grelha cartesiana, para baixo na direção do eixo X positivo.

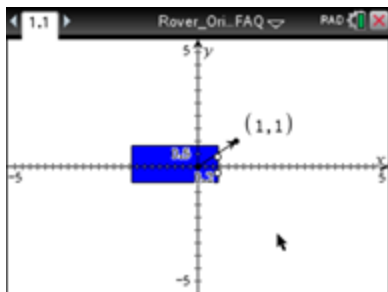
A orientação original é: posição (0,0); a 0 graus (este - a apontar para o eixo x positivo).

PARA XY vira primeiro para o ângulo adequado e depois, para o ponto.

Exemplo:

PARA XY 1 1 vira 45 graus para a esquerda e depois, move-se unidades $\sqrt{2}$ (@ 10cm/unidade = 14,14 cm).

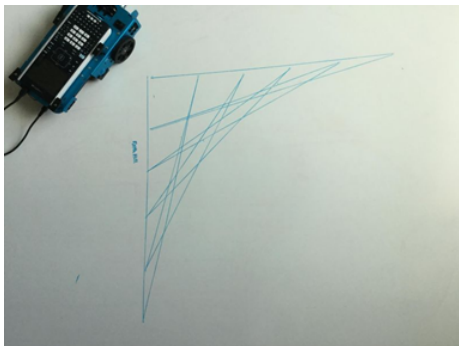
Ver também Rover>Instalar>Config. POSIÇÃO.RV



Que comandos interessantes existem para XY ou Polar, para começar?

Table 1: Exemplo 1:

```
Send "CONNECT RV"  
Send "RV TO XY 0 0"  
Send "RV TO XY 5 0"  
Send "RV TO XY 0 0"  
Send "RV TO XY 0 5"  
Send "RV TO XY 0 0"  
Send "RV TO XY 1 0"  
Send "RV TO XY 0 5"  
Send "RV TO XY 0 4"  
Send "RV TO XY 2 0"  
Send "RV TO XY 3 0"  
Send "RV TO XY 0 3"  
Send "RV TO XY 0 2"  
Send "RV TO XY 4 0"  
Send "RV TO XY 5 0"  
Send "RV TO XY 0 1"
```



Porque é que o meu programa Rover está a ser executado sem ordem?

Os comandos do Rover dividem-se em duas categorias:

1. Execução em fila: Todos os comandos de movimento Rover – PARA A FRENTE, PARA TRÁS, ESQUERDA, DIREITA, ÂNGULO – estão em fila no TI-Innovator Hub. Podem ser executados no futuro.
2. Execução imediata: Outros comandos – como aqueles para ler os sensores ou definir o LED RGB no Rover – são executados imediatamente.

Isto significa que certas instruções no seu programa serão executadas antes de instruções que apareçam no início do programa, especialmente se os últimos comandos forem parte da família em fila.

Por exemplo, no programa abaixo, o LED RGB mudará para VERMELHO antes do Rover parar:

```
Send "SET RV.COLOR 255 0 255" – immediately executed  
Send "RV FORWARD 5" – queued command  
Send "RV LEFT 45" – queued command  
Send "RV RIGHT 90" – queued command  
Send "SET RV.COLOR 255 0 0" – immediately executed
```

Porque é que o meu Rover ainda está a funcionar, mesmo que a minha calculadora diga “Concluído”?

Isto pode acontecer se os comandos estiverem em fila de espera. A calculadora diz “Concluído” porque os programas terminaram de enviar todos os comandos para o TI-Innovator Hub. O Hub executará os comandos para controlar o Rover, mesmo que o programa da calculadora esteja completo.

Quando ligo o meu Rover, vejo o sinal de “sem bateria”. Porquê?

Embora, normalmente, o estado de carga da bateria seja mostrado imediatamente, pode demorar um minuto para mostrar o estado da bateria.

O meu Rover parou de funcionar e não volta a ligar. O que devo fazer?

Carregue o Rover por alguns minutos e aguarde até que o estado da bateria seja exibido.

Desliguei o Rover, mas o programa ainda está em execução, ou itens no Rover ainda estão a funcionar. Porquê?

Para desativar completamente o Rover, desligue o interruptor de alimentação e desligue o cabo USB da calculadora gráfica.

Porque é que o meu Rover não anda em linha reta?

Isto pode acontecer se os dois motores não possuírem calibração interna similar. Estamos cientes deste problema e estamos a trabalhar numa solução através de uma atualização ao sketch do Hub.

A minha calculadora gráfica não cabe no Rover.

Certifique-se de que está a usar a orientação correta das guias. As guias têm gravuras “CE” e “CX” para a família TI84Plus CE e a família de calculadoras TI-Nspire CX, respetivamente.

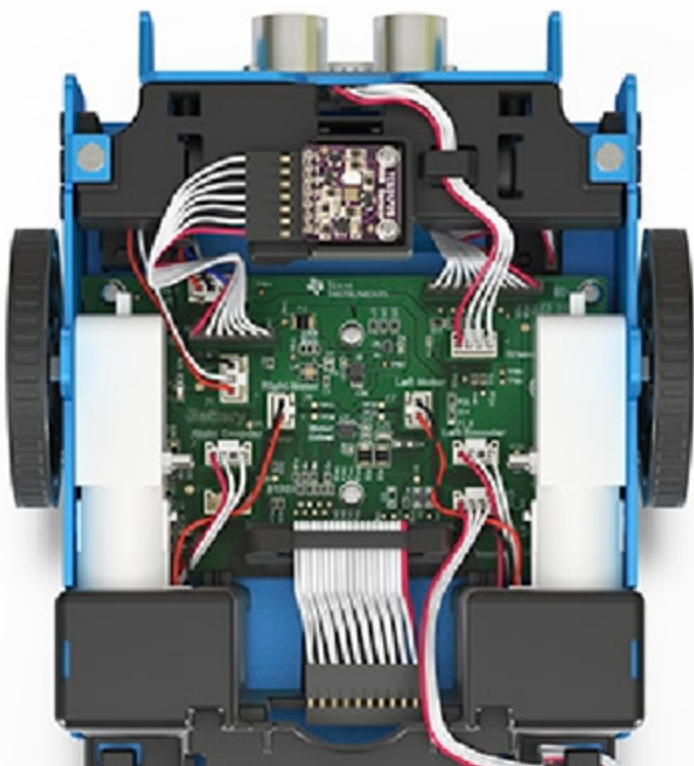
O meu sensor incorporado não está a funcionar? Não dá resultados esperados ou não fornece dados

Consulte os programas de teste.

Procurar conexões soltas.

O meu aluno desconectou todos os cabos, o que faço?

Consulte o diagrama de cablagem abaixo para referência.



O meu Rover está a mover-se mais devagar ou a virar-se estranhamente?

- Procure por detritos no rodízio
- Use ar comprimido para limpar.
- Os pneus podem ter saído. Verifique se estão completamente encaixados na roda.
- Recomenda-se uma superfície plana e lisa.

Os meus pneus saíram

- Como verificar se eles estão totalmente encaixados na roda.

Os meus pinos da placa de ensaio parecem curvados? Posso continuar a usar?

Realinhe os pinos na configuração original antes de os anexar ao Hub.

O que é que os comandos TO XY e TO POLAR fazem? Quando os uso, não acontece nada ao meu Rover.

Estes comandos serão implementados numa versão futura do sketch do Hub.

Como posso começar? Ver o que o Rover pode fazer?

- Demo: Programas para fazer coisas. Leve-o para um test drive.
 - Programas de teste: tente um componente de cada vez. Certifique-se de que funcionam.
-

Resolução de problemas com o módulo I/O

O meu módulo I/O de LED branco não está a funcionar. O que devo fazer?

Os seguintes passos da resolução de problemas ajudarão a determinar se houver algo de errado com o módulo I/O do LED branco.

- Assegure que o LED está devidamente introduzido na tomada.
- Introduza o LED na tomada - a perna (guia) mais comprida é a positiva (ânodo). Se ambas as guias tiverem o mesmo comprimento, a guia adjacente à extremidade plana do revestimento do LED é a guia negativa (cátodo).
- Transfira o programa de teste e execute-o para testar o componente do módulo do LED branco.
- Assegure que conectou o módulo I/O à porta correta requerida pelo programa

O meu módulo I/O do sensor de luz analógico não está a funcionar. O que devo fazer?

Os passos de resolução de problemas seguintes irão ajudar a determinar se houver algo de errado com o módulo I/O do sensor de luz analógico.

- Transfira o programa de teste e execute-o para testar o componente do seu módulo I/O do sensor de luz analógico.
- Assegure que conectou o módulo I/O à porta correta requerida pelo programa

O meu módulo I/O do motor de vibração não está a funcionar. O que devo fazer?

Os passos de resolução de problemas seguintes irão ajudar a determinar se houver algo de errado com o módulo I/O do motor de vibração.

- Transfira o programa de teste e execute-o para testar o componente do seu módulo I/O do seu motor de vibração.
- Assegure-se de que conectou o módulo I/O à porta correta conforme exigido pelo programa.

O módulo I/O do meu servomotor não está a funcionar, o que devo fazer?

Os passos de resolução de problemas seguintes irão ajudar a determinar se houver algo de errado com o módulo I/O do seu servomotor.

- Transfira o programa de teste e execute-o para testar o componente do seu módulo I/O do seu servomotor.
- Assegure-se que conectou o módulo I/O a OUT3 e que o programa que está a usar chama o OUT3.

- O servomotor requer que o Hub TI-Innovator™ tenha potência externa. O conector **PWR** do Hub permite que conecte uma fonte de alimentação auxiliar. Pode usar o carregador de parede TI ou a bateria externa. É necessária alimentação externa se o TI-Innovator™ Hub estiver a ser usado com uma calculadora gráfica ou com o software de computador TI-Nspire™ CX.
- Com o tempo, o servomotor pode ter de ser recalibrado. Passos para recalibrar:
 - Conecte a fonte externa de alimentação ao TI-Innovator HUB
 - Conecte o servomotor a OUT3
 - Envie o comando "CONNECT SERVO 1 TO OUT3"
 - Envie o comando "SET SERVO 1 CW 0 TIME 100" (Define a velocidade para zero, o valor temporal pode ser aumentado se necessário)
 - Se o servomotor não se movimentar, então já está calibrado. Se o servomotor estiver em movimento, use uma aparafusadora para movimentar o potenciômetro na parte traseira do motor até parar.

O meu módulo I/O sensor ultrassónico não está a funcionar. O que devo fazer?

Os seguintes passos de resolução de problemas ajudarão a determinar se há algum problema com o sensor ultrassónico do modelo I/O.

- Transfira o programa de teste e execute-o para testar o seu componente do módulo I/O do sensor ultrassónico.
- Assegure-se de que conectou o módulo I/O à porta correta conforme exigido pelo programa.

O sensor de luz e brilho incorporado e o módulo I/O do sensor de luz analógico dão leituras ligeiramente diferentes. Porquê?

A posição do sensor incorporado no TI-Innovator™ Hub pode causar uma leitura ligeiramente diferente daquelas do sensor de luz analógico.

Resolução de problemas no TI-SensorLink

- O TI-SensorLink **não** é uma solução de recolha de dados. As sondas ligadas por USB ou Lab Cradle mantêm-se como uma solução superior para a recolha e análise pura de dados.
 - O Hub comanda o TI-SensorLink com os sensores análogos Vernier que **não** fazem atualmente parte da aplicação Hub (família CE) ou do menu Hub (TI-Nspire™ CX).
 - Os novos comandos e palavras-chave não devem ser introduzidos NEM copiados de um programa existente. Note que quaisquer erros tipográficos nas palavras-chave resultarão na indicação de um erro no desenho.
-

Resolução de problemas Programação com TI-Basic

Por que meu programa dá erro de sintaxe?

- Se colou código de uma fonte ou editor de texto externo, ele pode conter aspas curvas (“...”) em lugares que exigem aspas retas ("..."). Pode ser preciso substituir algumas ou todas as aspas curvas.
- As regras de sintaxe são ligeiramente diferentes entre a calculadora gráfica TI CE e a tecnologia TI-Nspire™ CX. Código originalmente criado para uma plataforma pode precisar ser modificado para funcionar na outra.
- Na calculadora gráfica TI CE, certifique-se de não deixar um caractere de espaço no final de uma linha de código. Para encontrar esses espaços numa linha, desloque o cursor para a linha e pressione o [2º] e em seguida, a seta para a direita. Espaços adjacentes no código também podem causar um erro de sintaxe.

Como paro um programa que não responde?

- Calculadora gráfica TI CE: Prima a tecla ON.
- Unidade portátil TI-Nspire™ CX: Prima continuamente a tecla Home/ON e prima repetidamente ENTER.
- Windows®: Prima continuamente a tecla F12 e prima repetidamente Enter.
- Mac®: Prima continuamente a tecla F5 e prima repetidamente Enter.

O TI-SmartView CE não mostra os comandos do Hub no menu de programação?

Assegure que está a usar a versão mais recente do software TI-Smartview CE, a versão 5.2. Esta versão instala a aplicação “Hub” que inclui os comandos de programação do TI-Innovator™ Hub.

O software TI Connect™ CE não está a apresentar os comandos do Hub. Porquê?

Os comandos do TI-Innovator™ Hub foram adicionados ao software TI Connect™ CE. Atualize o seu software para a versão mais recente.

O meu programa não tem erros de sintaxe, mas o LED de erro mostra um erro?

O LED de erro pisca se houver um erro na estrutura de comando e o Sketch for incapaz de processar os comandos. Analise os exemplos de comandos para os módulos incorporados, I/O e os componentes da placa de ensaio para obter ideias sobre como modificar o seu programa.

Resolução de problemas com o TI-Innovator™ Sketch

Porque recebo um erro quando tento atualizar o TI-Innovator™ Sketch?

- Para atualizar o Sketch, assegure que está a usar o cabo USB padrão A a micro, não o USB padrão A a mini-B. Conecte a extremidade do micro do cabo no conector PWR conector, na parte superior do Hub.

O meu TI-Innovator™ Hub mostra que recebe energia, mas não comunica com a ferramenta de atualização.

- Pode ser um problema com os cabos. Alguns cabos USB servem apenas para alimentação e não para dados.
- Assegure-se de que usa o cabo que vem com o TI-Innovator™ Hub.

Preciso de privilégios de administrador no meu computador para atualizar o Sketch?

Yes.

Resolução de problemas na bateria externa

A minha bateria externa não parece estar a alimentar o TI-Innovator™ Hub.

- Pressione o botão On/Off para assegurar que a bateria está ligada. A bateria externa desliga-se automaticamente depois de 3 minutos se não estiver conectada ao TI-Innovator™ Hub.
 - Assegure que a bateria externa tem carga. Pressione o botão On/Off. Se as luzes LED não se iluminarem, a bateria externa tem de ser carregada.
-

Precauções gerais com a tecnologia TI-Innovator™

Esta secção descreve as precauções gerais sugeridas para toda a tecnologia TI-Innovator.

Se precisar de mais assistência, contacte a TI-Cares.

TI-Innovator™ Hub

- Não exponha a bateria a Hub temperaturas acima dos 60 °C (140 °F).
- Não desmonte nem maltrate o Hub.
- Não encadeie vários Hubs através das portas I/O ou do conector da placa de ensaio.
- Use somente cabos USB fornecidos com o Hub.
- Use somente suprimentos de alimentação fornecidos pela TI:
 - TI Wall Charger incluído com o TI-Innovator™ Hub
 - Opcional External Battery Pack
 - Suporte de bateria 4AA incluído no TI-Innovator™ Breadboard Pack
- Assegure-se de que os componentes que recebem energia do Hub não excedem o limite de potência Hub's de 1 amp do Hub.
- Evite usar o Hub para controlar a eletricidade AC.

Conector da placa de ensaio no Hub

- Não insira as guias de LEDs e outros componentes diretamente no Hub conector da placa de ensaio. Monte os componentes da placa de ensaio e use os cabos de ligação direta fornecidos para conectar a placa de ensaio ao Hub
 - Não ligue o pino do receptáculo de 5V no conector da placa de ensaio do Hub's a qualquer um dos outros pinos, especialmente os pinos de terra. Fazê-lo pode danificar o Hub.
 - Não é recomendado conectar a fila superior dos pinos de receptáculo (BB1-10) com a fila inferior (pins de terra e alimentação).
 - Nenhum pino no conector da placa de ensaio do Hub's pode aterrar nem alimentar a mais do que 4 mA.
-

TI-Innovator™ Rover

- Não exponha a bateria a Rover temperaturas acima dos 60 °C (140 °F).
 - Não desmonte nem maltrate o Rover.
 - Não coloque nada mais pesado que 1 kg ou 2,2 lbs na plataforma do Rover.
 - Use somente cabos USB fornecidos com o TI-Innovator™ Hub.
 - Use somente cabos de fita fornecidos com o Rover.
 - Use apenas o carregador de parede TI fornecido com o Hub.
-

- O Ultrasonic Ranger montado à frente, detecta objetos a 4 metros do Rover. Para obter os melhores resultados, assegure que a superfície do objeto é maior que um portfólio. Se usar para detectar objetos pequenos, como uma chávena, coloque o Rover a 1 metro do objeto.
- Para obter os melhores resultados, retire a tampa da calculadora gráfica.
- Para melhor desempenho, use o Rover no chão e não em mesas. Podem ocorrer danos se o Rover cair de uma mesa.
- Para melhor desempenho, use o Rover numa superfície dura. Os tapetes podem prender ou arrastar as rodas do Rover.
- Não gire os pinos na plataforma da calculadora sem os levantar primeiro. Podem partir-se.
- Não use o marcador como alavanca para empurrar ou puxar o Rover.
- Não desaparafuse o invólucro da caixa no fundo do Rover. Os codificadores têm extremidades afiadas que não devem ser expostas.
- Não mova o Rover após a execução de um programa. O giroscópio interno pode involuntariamente tentar mandar o Rover para o caminho usando a localização inicial.
- Ao inserir o Cabo de Fita da Placa de Ensaio no Conector da Hub Placa de Ensaio, é importante que insira o cabo corretamente. Assegure-se de que o pino do fio vermelho (escuro) está inserido no orifício 5v no conector da Hub's placa de ensaio.

Precauções com os módulos I/O

- Use a porta de Entrada ou Saída correta, segundo exigido para cada módulo.
 - Motor de vibração – suportados em **OUT 1, OUT 2 e OUT 3**.
 - Servomotor – use somente **OUT 3**.
 - LED branca – suportado em **OUT 1, OUT 2 e OUT 3**.
 - Sensor de luz analógico – suportado em **IN 1, In 2 e IN 3**.
 - Sensor ultrassónico – suportado em **IN 1, IN 2**.
- Use uma fonte de alimentação auxiliar para módulos que exijam mais do que 50 mA, incluindo:
 - Motor de vibração
 - Servomotor
- Não segure o eixo do servomotor quando ele estiver a rodar. Nem rode o servomotor a mão.
- LED branca:
 - Não dobre as guias repetidamente; isso enfraquecerá os fios e pode fazer com que quebrem.
 - O LED exige a polaridade correta quando inserido na tomada. Para obter detalhes, consulte as instruções para montar o LED no TI-Innovator™ Guia digital de tecnologia (página ii).

- O LED exige a polaridade correta quando inserido na tomada. Para obter detalhes, consulte as instruções para montar o LED (página 348).
 - Nenhum módulo de Entrada/Saída pode aterrar nem alimentar a mais do que 4 mA.
-

Precauções com a placa de ensaio

- Não conecte os polos positivo e negativo de uma fonte de alimentação ao mesmo grupo de cinco pinos na placa de ensaio. Fazê-lo pode danificar a placa de ensaio e a fonte de alimentação.
 - Observe a polaridade correta:
 - Ao conectar a placa de ensaio ao Hub.
 - Ao conectar componentes que são sensíveis à polaridade, tais como LEDs e potência TTL MOSFET.
-

Precauções com o adaptador TI-SensorLink e Sensor Vernier

TI-SensorLink

- O TI-SensorLink **não** é uma solução de recolha de dados. As sondas ligadas por USB ou Lab Cradle mantêm-se como uma solução superior para a recolha e análise pura de dados.
- O Hub comanda o TI-SensorLink com os sensores análogos Vernier que **não** fazem atualmente parte da aplicação Hub (família CE) ou do menu Hub (TI-Nspire™ CX).
- Os novos comandos e palavras-chave não devem ser introduzidos NEM copiados de um programa existente. Note que quaisquer erros tipográficos nas palavras-chave resultarão na indicação de um erro no desenho.

Sensores Vernier

- Sensor de pressão de gás - O elemento do sensor de pressão de gás fica danificado com contacto direto com líquido.
 - Sensor de pH - Coloque o eletrodo numa solução tampão de pH 4 ou pH 7. Nunca deve ser guardada em água destilada. Se o eletrodo for guardado inadvertidamente a seco durante um período de tempo curto, imerja a ponta na solução de armazenamento tampão/KCl com pH4 durante um mínimo de 8 horas antes da utilização.
 - Sonda de temperatura em aço inoxidável -
 - Torcer o cabo. Por vezes, os estudantes dobram ou marcam o fio perto da pega do sensor. Com o tempo, isso pode fazer com que os fios fiquem soltos e com que o sensor pare de funcionar.
 - Sobreaquecimento do sensor. Quando usado em laboratórios de química, os estudantes deitam por vezes o sensor num prato quente e efetivamente “cozinham” a unidade.
-

- A unidade não é à prova de água! A água pode entrar para o punho do sensor e danificar a parte eletrónica. Apenas deve submergir a parte em aço inoxidável do sensor em água quando está a recolher dados.

Perguntas Frequentes

Esta secção inclui algumas das perguntas frequentes que recebemos sobre o Tecnologia TI-Innovator™. Não encontra a sua pergunta? Envie comentários para a equipa eGuide. hubeguide@list.ti.com

Ligações de tópicos

- Informação sobre a compatibilidade de produtos
- Informação sobre o TI LaunchPad™
- Informação geral sobre as atividades
- Informação Geral de Energia para o TI-Innovator™ Hub
 - Informação da Bateria externa para o TI-Innovator™ Hub
 - Informação sobre a Bateria do Rover

Informação sobre a compatibilidade de produtos

Que produtos TI funcionam com o TI-Innovator™ Hub?

O TI-Innovator™ Hub é compatível com os seguintes produtos TI. Para melhores resultados, use sempre a versão mais recente do TI-Innovator Sketch e produtos compatíveis.

- Calculadora gráfica TI CE
- Unidade portátil TI-Nspire™ CX
- Unidade portátil TI-Nspire™ CX CAS
- Software informático TI-Nspire™ CX (Estudante, Professor e TI-Nspire™ CX Navigator™)

Que linguagem de programação é compatível com o TI-Innovator™ Hub?

O TI-Innovator™ Hub pode ser programado com a linguagem de programação **TI BASIC** nas calculadoras gráficas TI CE e TI-Nspire™ CX. Esta linguagem de programação é usada em várias calculadoras gráficas TI CE e baseia-se na linguagem de programação BASIC (código de instrução simbólico para todos os fins para iniciantes). BASIC é uma família de linguagens de programação multiusos, de alto nível, cuja filosofia de design dá ênfase à facilidade de utilização.

Adicionalmente, com a tecnologia TI-Nspire™ CX pode usar **programação LUA** que é uma linguagem de programação poderosa e rápida.

Ver também: Hub Programar na calculadora gráfica TI CE para obter detalhes.

Ver também: Hub Programar na tecnologia TI-Nspire™ CX para obter detalhes.

Que sensores, atuadores, etc. posso conectar ao TI-Innovator™ Hub?

O TI-Innovator™ Hub tem dois tipos de conectores:

- Conector de 4 pinos universal compatível com vários módulos.
- Conector da placa de ensaio que pode ser conectado a uma placa de ensaio para realizar protótipos de projetos.

Para começar facilmente, temos kits convenientes que contêm todos os componentes que precisa para completar as atividades. Consulte as secções relacionadas com o Módulo I/O e Placa de Ensaio para obter mais detalhes.

O Lab Cradle com sensores Vernier™ TI-Nspire™ pode ser usado enquanto se usa o TI-Innovator™ Hub?

Sim, o Lab Cradle TI-Nspire™ pode ser usado ao mesmo tempo que o TI-Innovator™

Hub na Unidade portátil TI-Nspire™ CX ou no software TI-Nspire™ CX. Para usar o TI-Innovator™ Hub e o Lab Cradle TI-Nspire™ ao mesmo tempo, deve aceder aos mesmos através de um script LUA.

Posso conectar os sensores Vernier™ diretamente ao TI-Innovator™ Hub?

As portas do TI-Innovator™ Hub não são diretamente compatíveis com os sensores Vernier™. Os sensores Vernier™ podem ser conectados a um Lab Cradle TI-Nspire. Para usar o TI-Innovator™ Hub e o Lab Cradle ao mesmo tempo, deve aceder aos mesmos através de um script LUA.

O Sistema TI-Nspire™ CX Navigator™ pode ser usado enquanto se usa o TI-Innovator™ Hub?

Sim, os estudantes podem ligar a Unidade portátil TI-Nspire™ CX ao Sistema TI-Nspire™ CX Navigator™ enquanto usam o TI-Innovator™ Hub. O professor pode usar a funcionalidade TI-Nspire™ CX Navigator™, incluindo o Apresentador ao Vivo, Captura de Ecrã, Consulta Rápida, etc., enquanto os estudantes usam o TI-Innovator™ Hub.

O software TI Connect™ CE ou TI-SmartView™ CE pode comunicar com o Hub TI-Innovator™ ?

O TI-Innovator™ Hub não pode comunicar diretamente com o software TI Connect™ CE ou software TI-SmartView™ CE. No entanto, pode usar o software TI Connect™ CE para criar programas a utilizar com o TI-Innovator™ Hub. O software TI-SmartView™ CE é uma ótima forma de demonstrar os passos de programação aos seus estudantes.

Informação sobre o TI LaunchPad™

O que é um kit de desenvolvimento do TI LaunchPad™?

Os kits TI LaunchPad são uma gama de kits de desenvolvimento de microcontroladores (também chamados de placas de avaliação) da Texas Instruments. Para saber mais, há muitos detalhes sobre o ecossistema TI LaunchPad em <https://www.ti.com/ww/en/launchpad/about.html>.

Que kit TI LaunchPad™ é usado com o Hub TI-Innovator™?

O Hub TI-Innovator™ é alimentado por um kit TI LaunchPad MSP432P401. Mais informação sobre o LaunchPad MSP432P401 está disponível em <https://www.ti.com/ww/en/launchpad/launchpads-msp430-msp-exp432p401r.html#tabs>.

Posso usar o TI-Innovator™ Hub como um kit de desenvolvimento TI LaunchPad™?

Apesar do Hub TI-Innovator™ poder ser usado como placa LaunchPad™ TI, o Hub TI-Innovator™ foi concebido especificamente para ser usado por estudantes a aprender a programar, criar e explorar através da eletrónica. Pode encontrar mais informação sobre o TI LaunchPad em <https://www.ti.com/ww/en/launchpad/about.html>.

Que recursos estão disponíveis para o TI LaunchPad?

Se estiver interessado no ecossistema TI LaunchPad, pode encontrar recursos em <http://www.ti.com/ww/en/launchpad/about.html>

Como é que os kits de desenvolvimento/placas de engenharia são usados por engenheiros no mundo real?

Os engenheiros usam placas de avaliação como as placas TI LaunchPad™ para fazer protótipos das suas criações e verificar a adequabilidade de um chip particular para o seu design. Estas placas permitem aos engenheiros experimentar diferentes abordagens antes de finalizar o design. As placas também ajudam os engenheiros a medir outros aspetos dos seus designs, como o consumo de energia e a velocidade das operações.

Estas placas de avaliação também são usadas em universidades para saber mais sobre microcontroladores, programação e interface com sensores.

Informação geral sobre as atividades

Que atividades estão disponíveis para o TI-Innovator™ Hub?

Existem várias atividades disponíveis a serem utilizadas com o TI-Innovator™ Hub. No trabalho com educadores, criamos atividades à volta dos temas seguintes:

10 minutos de código para o TI-Innovator™ Hub: Envolver os estudantes em atividades breves que criam compreensão de conceitos matemáticos, lógica de programação e competências de programação. As atividades usam o RGB, LED, coluna e sensor de brilho incorporados no TI-Innovator™ Hub. As atividades estão disponíveis para a família de calculadoras gráficas TI CE e tecnologia TI-Nspire™ CX.

10 Minutos de Código para TI-Innovator™ Rover: Continue a aprender a programar com o Rover TI-Innovator™. Baseie-se no seu conhecimento de programação do TI-Innovator™ Hub e escreva programas para controlar o Rover TI-Innovator™. Aprenda os comandos para fazer com que o Rover se mova e use o seu sensor de cores e ranger incorporados. As atividades estão disponíveis para a família de calculadoras gráficas TI CE e tecnologia TI-Nspire™ CX.

“Conversas” de Sala de Aula de Matemática e Ciência para TI-Innovator™ Rover: Programas prontos a usar para a família de calculadoras gráficas TI CE e TI-Nspire™ CX. Estes programas incluirão um manual de utilização para o professor, que fornecerá sugestões sobre como implementar o Rover TI-Innovator™ com o(s) programa(s) fornecido(s), para explorar conceitos na sala de aula de matemática e/ou ciências.

A Ciência através do Design de Engenharia: Aulas completas e interativas para estudantes de nível intermédio de biologia e física. Utiliza componentes fornecidos no TI-Innovator™ pack do módulo I/O. As atividades estão disponíveis para a tecnologia TI-Nspire™ CX.

Percurso para os Projetos STEM: Desenhar, construir, testar, refinar. Essas atividades sequenciais envolvem estudantes do ensino básico e do ensino secundário em princípios de engenharia, proporcionando aos alunos os conhecimentos básicos e as habilidades necessárias para sintetizar projetos STEM novos e exclusivos. Estas atividades exigem os componentes fornecidos no pack de placas de ensaio do TI-Innovator™. As atividades estão disponíveis para a família de calculadoras gráficas TI CE e tecnologia TI-Nspire™ CX.

Onde posso transferir as atividades para o Hub TI-Innovator™ ?

As atividades para o uso do TI-Innovator™ Hub podem ser encontradas no website

education.ti.com, no separador Atividades, no topo de cada página. As ligações diretas para cada conjunto de atividades são como se segue:

- 10 Minutos de Código com TI-Innovator™ Hub: education.ti.com/ticodes
- 10 Minutos de Código com o Rover TI-Innovator™: education.ti.com/ticodes
- “Conversas” de Sala de Aula de Matemática e Ciência para o Rover TI-Innovator™:
- A ciência através do design de engenharia:
<https://education.ti.com/en/tisciencenspired/us/stem>
- Percurso para os Projetos STEM: **A definir**

Quando é que as atividades ficam disponíveis?

As atividades para o TI-Innovator™ Hub estão agora disponíveis. As atividades para o Rover TI-Innovator™ estarão disponíveis no outono de 2017.

Informação Geral de Energia para o TI-Innovator™ Hub

Como é alimentado o TI-Innovator™ Hub?

O Hub TI-Innovator™ é alimentado pelas baterias incluídas na calculadora gráfica TI CE ou na unidade portátil TI-Nspire CX. Em determinadas atividades com dispositivos de alta potência como servomotores, pode ter de usar uma fonte de energia auxiliar, o adaptador de parede TI ou a bateria externa.

Como é que o TI-Innovator™ Hub afeta a duração da bateria da calculadora gráfica TI CE ou TI-Nspire™ CX?

O Hub TI-Innovator™ tem um impacto mínimo na bateria da calculadora gráfica TI CE ou nas calculadoras gráficas TI-Nspire™.

Quando tenho de usar potência externa?

Quando usar as portas de entrada e saída:

Alguns módulos I/O requerem alimentação externa, pois usam as portas de 5V (OUT3 ou IN3) no TI-Innovator™ Hub. Consulte a secção do Módulo I/O para mais detalhes.

Quando usar o conector da placa de ensaio:

Um circuito alimentado a partir da saída de 5V do conector da placa de ensaio requer potência externa.

Que opções estão disponíveis para energia externa?

Pode usar o adaptador de parede TI ou a bateria externa para obter energia adicional. O adaptador de parede TI vem com o Hub TI-Innovator™ e é o mesmo carregador de parede que é fornecido com a calculadora gráfica TI CE e as calculadoras TI-Nspire™ CX. A bateria externa é vendida separadamente como um acessório para o TI-Innovator™ Hub.

Posso usar uma fonte de bateria/alimentação diferente com o TI-Innovator™ Hub?

Deve usar apenas a bateria e alimentação fornecidas pela TI para assegurar um funcionamento seguro.

Informação da Bateria externa para o TI-Innovator™ Hub

O que é a bateria externa?

A bateria externa fornece energia adicional aos componentes que requerem mais energia do que a que pode ser fornecida através da calculadora gráfica TI. Esta bateria

(Modelo # MP-3000) foi selecionada para responder às necessidades de energia do componente TI-Innovator™.

Como usar a bateria externa com o Hub TI-Innovator™ ?

Usando o cabo USB padrão A a micro B fornecido com o Hub TI-Innovator™, a bateria externa deve ser conectada à porta USB PWR do Hub TI-Innovator™. A bateria externa tem um interruptor para ligar/desligar que deve ser ligado para alimentar o Hub TI-Innovator™.

Quanto tempo dura a bateria com a carga completa?

A duração da bateria depende dos componentes associados ao TI-Innovator™ Hub. Por exemplo, o módulo do servomotor que é usado com as atividades “Science Through Engineering Design” (a ciência através do design de engenharia) pode ser executado durante 8 horas contínuas usando a bateria externa. Outros componentes podem durar mais tempo ou descarregar a bateria mais rapidamente.

Qual é a duração esperada da bateria?

À medida que as baterias de íons de lítio envelhecem, perdem a sua capacidade. Quando são devidamente mantidas e com uma utilização normal, espera-se que as baterias durem cerca de três anos.

Como recarregar a bateria?

A bateria externa pode ser recarregada usando o Adaptador de Parede TI (incluído com o TI-Innovator™ Hub) ou o cabo USB fornecido com o TI-Innovator Hub conectado à porta USB do computador.

Como sei qual é a carga da minha bateria?

Quando liga a sua bateria externa, os indicadores LED da bateria localizados na bateria externa apresentam a carga aproximada (25%, 50%, 75% e 100%). Os LEDs desligam-se automaticamente após 10 segundos.

Posso usar a bateria externa com outros produtos?

A bateria externa foi especificamente testada para ser usada com o TI-Innovator™ Hub.

Informação sobre a Bateria do Rover

Quanto tempo dura a bateria com a carga completa?

A bateria durará 8 horas em condução contínua. Espera-se que o uso típico inclua interrupções frequentes para a programação. Nesse cenário, uma carga total durará vários dias de uso.

Qual é a duração esperada da bateria?

À medida que as baterias de iões de lítio envelhecem, perdem a sua capacidade. Quando são devidamente mantidas e com uma utilização normal, espera-se que as baterias durem cerca de 3 anos.

Como recarregar a bateria?

Conecte um cabo micro-USB à porta PWR na parte frontal direita do Rover. A outra extremidade do cabo pode ser conectada a um PC ou a um carregador de parede TI.

Como sei qual é a carga da minha bateria?

Os quatro LED de nível de bateria mostram a capacidade da bateria. Quando os quatro LED estiverem verdes fixos, a Rover bateria está totalmente carregada.

Informações gerais

Ajuda online

education.ti.com/eguide

Selecione o seu país para obter mais informação sobre o produto.

Contacte a assistência técnica da TI

education.ti.com/ti-cares

Selecione o seu país para obter recursos técnicos ou assistência.

Informações da Assistência e Garantia

education.ti.com/warranty

Selecione o seu país para obter informações sobre a duração e os termos da garantia ou sobre a assistência ao produto.

Garantia Limitada. Esta garantia não afeta os seus direitos legais.