

Roberta Programmieren mit NXC

beta3.0 oder höher

Von Daniele Benedettelli

Übersetzung und Ergänzungen von Thorsten Leimbach, Sebastian Trella

Roberta®
Lernen mit Robotern





Lernen mit Robotern

Programmierung LEGO NXT Roboter mit NXC

(beta3.0 oder höher)

(Version 2.2, 7. Juni 2007)

Von Daniele Benedettelli

mit Änderungen von John Hansen

Übersetzung (und Ergänzungen) ins Deutsche von **Thorsten Leimbach**,
Sebastian Trella innerhalb der Fraunhofer IAIS Initiative
„Roberta – Lernen mit Robotern“ (www.roberta-home.de)

Impressum

Ausgabe	Juli 2012
Copyright	© 2004-2012 by Fraunhofer-Institut Intelligente Analyse und Informationssysteme IAIS Solange nicht anderweitig festgelegt, darf kein Teil dieses Buches ohne schriftliche Genehmigung der Autorin benutzt oder reproduziert werden, außer zum Zweck der Besprechung.
Autor	Danielle Benedettelli
Projekt- gruppe	Thorsten Leimbach (Leitung), Sebastian Trella, Beate Jost, Ulrike Petersen
Adresse	Initiative Roberta® - Lernen mit Robotern Fraunhofer-Institut Intelligente Analyse und Informationssysteme IAIS Schloss Birlinghoven, 53754 Sankt Augustin Internet: www.roberta-home.de E-Mail: roberta-zentrale@iais.fraunhofer.de
Waren- zeichen	LEGO® und Mindstorms™ sind eingetragene Warenzeichen der Firma The LEGO Group. Microsoft®, Windows® und Internet Explorer® sind eingetragene Warenzeichen der Firma Microsoft Corporation. Java™ ist eingetragenes Warenzeichen der Firma SUN Microsystems Inc. Roberta® ist eingetragenes Warenzeichen der Fraunhofer-Gesellschaft.
Verlag	FRAUNHOFER VERLAG Die vorhergehenden Titel der Roberta-Reihe sind im Fraunhofer IRB Verlag erschienen.
ISBN	978-3-8396-0446-5
Förderung	2002-2006 2005-2008

GEFÖRDERT VOM



Bundesministerium
für Bildung
und Forschung



SIXTH FRAMEWORK
PROGRAMME

Inhaltsverzeichnis

Geleitwort	IV
Vorwort	VI
Die Roberta-Reihe	VIII
1. Das erste selbstgeschriebene Programm	16
2. Ein viel interessanteres Programm	24
3. Nutzung von Variablen, und Arrays	29
4. Kontrollstrukturen.....	37
5. Sensoren	43
6. Tasks und Subroutinen	52
7. Musik komponieren	61
8. Mehr über Motoren	65
9. Mehr über Sensoren	71
10. Parallele Tasks	75
11. Kommunikation zwischen Robotern	81
12. Weitere Befehle	87
13. Schlussbemerkung	95

Geleitwort

Der Wirtschaftsstandort Deutschland ist angewiesen auf gut ausgebildete Nachwuchskräfte in naturwissenschaftlich-technischen Fächern. Ziel vieler Initiativen ist es deshalb, Kinder möglichst frühzeitig mit den »MINT«-Themen Mathematik, Informatik, Naturwissenschaften und Technik vertraut zu machen.

Das Fraunhofer-Institut für Intelligente Analyse- und Informationssysteme IAIS hat bereits im Jahr 2002 das Projekt »Roberta® – Lernen mit Robotern« ins Leben gerufen: Roberta nutzt die Faszination von Robotern, um Schülerinnen und Schülern Naturwissenschaften, Technik und Informatik spannend und praxisnah zu vermitteln.

Es ist eine spannende, wichtige, aber auch herausfordernde Aufgabe, diese Wissensgebiete an die nächsten Generationen zu vermitteln. Ihre erfolgreiche Bewältigung ist nicht einfach nur ein Teil des allgemeinen Bildungsauftrages – diese Aufgabe hat auch eine gesellschafts- und wirtschaftspolitische Bedeutung, die man nicht hoch genug einschätzen kann.

In aktuellen Diskussionen um die Zukunftsaussichten unseres Landes wird immer wieder gefordert, dass wir (wieder) innovativer und mutiger werden, damit wir in der globalisierten Wirtschaft qualitativ hochwertige und global wettbewerbsfähige Produkte und Dienstleistungen anbieten können. Dazu brauchen wir jedoch junge Menschen, die unser Land durch eine erstklassige Ausbildung zu Ingenieurinnen und Ingenieuren und mit innovativen Ideen voran bringen.

Allerdings weisen Studien des Vereins Deutscher Ingenieure (VDI) hier auf einen enormen Mangel hin: Jährlich fehlen demnach unseren Wirtschaftsunternehmen rund 50.000 ausgebildete Ingenieurinnen und Ingenieure (Dez. 2010). Vor allem die klein- und mittelständischen Industrieunternehmen klagen über diesen Fachkräftemangel und halten ihn heute und in den nächsten Jahren für eine zentrale Herausforderung im Wettbewerb.

Wenn man die Entwicklung der Studierenden- und Absolventenzahlen in technischen Fächern an deutschen Hochschulen betrachtet, so stellt man fest, dass dieser Fachkräftemangel nur durch eine signifikante Steigerung der Anfängerzahlen nachhaltig ausgeglichen werden kann. Eine besondere Rolle kommt hierbei der Erhöhung des Anteils der Frauen zu, die weiterhin stark unterrepräsentiert sind. W. Wenn es gelingt, mehr Mädchen schon in der Schule für Technik, Mathematik und Naturwissenschaften zu begeistern, können neue Talente und Potentiale für die technischen Fächer erschlossen werden.

Wir freuen uns vor diesem Hintergrund besonders, dass sich das Roberta-Projekt mittlerweile zu einer erfolgreichen und umfangreichen Initiative entwickelt hat, zu der ein großes Netzwerk von Partnern entscheidend beiträgt. Schon über 50.000 Teilnehmerinnen und Teilnehmer, vorwiegend im Alter von 10 bis 16, haben Kurse besucht, und mehr als 94% äußern sich positiv und würden die Kurse weiterempfehlen. Ohne das persönliche Engagement der vielen Roberta-Begeisterten, und ohne die Förderung durch unsere Partner bei öffentlicher Hand und Unternehmen, wäre ein solcher Erfolg nicht möglich, ihnen allen gilt deshalb unser besonderer Dank!

Wir hoffen, dass auch dieser Roberta-Band nützliches und spannendes Material bietet, um weitere Schülerinnen und Schüler für technische Themen zu begeistern.

Prof. Dr. Stefan Wrobel
Institutsleiter Fraunhofer IAIS

Sankt Augustin, im Juli 2012

Vorwort

Was bereits für die guten alten Mindstorms RIS, Cybermaster und Spybotics galt, gilt nun auch für den Mindstorms NXT Stein. Um die volle Leistung ausnutzen zu können, wird eine Programmierumgebung benötigt, die handlicher ist als die im Einzelhandel erhältliche, grafische Programmierumgebung NXT-G, welche ähnlich der Software LabVIEW der Firma National Instruments ist.

NXC ist eine Programmiersprache, die von John Hansen, speziell für die Lego-Roboter entwickelt wurde. Sollten Sie noch nie ein Programm zuvor geschrieben haben, keine Sorge! NXC ist wirklich einfach zu erlernen und anzuwenden. Dieses Tutorial wird Sie bei Ihren ersten Schritten zur Erreichung dieses Ziels leiten.

Um textbasierte Programme zu erleichtern, gibt es das Bricx Command Center (BricxCC). Diese Umgebung hilft Ihnen, Ihre Programme zu schreiben, auf den Roboter zu übertragen, diese zu starten und zu stoppen, den Speicher des NXT zu durchsuchen, Sound-Dateien für die Verwendung auf dem NXT-Stein zu konvertieren und vieles mehr. BricxCC funktioniert fast wie ein Text-Prozessor, aber mit einigen Extras. Dieses Tutorial basiert auf BricxCC (Version 3.3.7.16 oder höher) als integrierte Entwicklungsumgebung (IDE).

Danielle Benedettelli

Sie können es kostenlos aus dem Internet unter folgender Adresse herunterladen:

<http://bricxcc.sourceforge.net/>

BricxCC läuft auf Windows-PCs (95, 98, ME, NT, 2K, XP, Vista¹). Die NXC Sprache kann auch auf anderen Plattformen verwendet werden. BricxCC kann unter folgender Web-Seite heruntergeladen werden:

<http://bricxcc.sourceforge.net/nxc/>

Der Großteil dieses Tutorial sollte auch für andere Plattformen zutreffend sein, es sei denn, einige der Werkzeuge, die in BricxCC und in der Farbcodierung (Text Highlighting) enthalten sind, gehen verloren.

Dieses Tutorial wurde aktualisiert, um mit Beta 30 von NXC und höheren Versionen arbeiten zu können. Einige der Programmbeispiele lassen sich nicht mit älteren Versionen als Beta-30 kompilieren.

Hinweis in eigener Sache: Meine Web-Seite ist voll von Lego Mindstorms RCX und NXT Inhalten, darunter auch ein PC-Tool zur Kommunikation mit NXT:

<http://daniele.benedettelli.com>

Dank- sagungen

Vielen Dank an John Hansen, dessen Arbeit unbezahlbar ist!

Vorwort zur übersetzen Version

In der Übersetzung wurden, wo es sinnvoll erschien, Sachverhalte ergänzt (meistens in Fußnoten zu finden) bzw. korrigiert. Die übersetzte Version bezieht sich allerdings überwiegend auf die Version 2.2 von Daniele Benedettelli, wobei die beschriebenen Sachverhalte sinn gemäß, frei übersetzt wurden. Die Screenshots und die Programme wurden bis auf wenige Ausnahmen unverändert übernommen.

¹ Es gibt mittlerweile eine Version für MacOS, Linux und andere Unix Systeme

Die Roberta-Reihe

Roberta

Die »Roberta Reihe« dokumentiert das Roberta-Konzept. Beides wurde vom Fraunhofer IAIS zusammen mit PartnerInnen entwickelt und vom Bundesministerium für Bildung und Forschung gefördert.

Zum Roberta-Konzept gehören:

1. Ein Konzept für Roboter-kurse, die für Mädchen interessant sind. Roberta-Kurse werden von geschulten Roberta-Teacher durchgeführt.
2. Ein Konzept zur Schulung (Roberta Teacher-Training) von Lehrkräften (und anderen), die Roberta-Kurse anbieten wollen.
3. Lehr- und Lernmaterialien, die in der Roberta-Reihe zusammengefasst sind, mit deren Hilfe geschulte Roberta-Teacher Roberta-Kurse durchführen können. Die Materialien enthalten insbesondere auch didaktische Hinweise zur gendergerechten Gestaltung von Roboter-Kursen.
4. Ein bundesweites Netzwerk regionaler Roberta-Zentren, das den Roberta-Teacher einerseits im RegioZentrum »vor Ort« Unterstützung bietet, zum Beispiel durch den Verleih von Roboterbaukästen, und andererseits den – auch überregionalen – Erfahrungsaustausch ermöglicht.

Die Arbeiten wurden im Projekt »Roberta – Mädchen erobern Roboter« und »Roberta goes EU« durchgeführt.

Alle hier aufgeführten Materialien sind erhältlich unter:
<http://www.shop.lego-in-der-schule.de/>

Roberta-reihe

Wegen der Fülle des Lehr- und Lernmaterials wurde der ursprünglich entwickelte Materialordner mit seinen fast 1000 Seiten in mehrere Bände aufgeteilt. Viele Details, zum Beispiel viele Experimente und die ausführlichen Bauanleitungen, wurden auf CD-ROM ausgelagert.

Die Reihe:

- 1: Roberta – Grundlagen

Dieser Band enthält Grundlagen zur Planung und Durchführung von Roberta-Kursen. Dazu gehören insbesondere didaktische Hinweise zur gendergerechten Kurs-Gestaltung. Das Buch führt in die Robotik ein, stellt unterschiedliche Baukästen vor und zeigt Möglichkeiten der Programmierung für die Steuerung der Roboter auf.

1 RCX: Roberta – Grundlagen und Experimente für Lego Mindstorms RCX (mit CD-ROM)

Dieser Band bietet eine Fülle von Experimenten, detaillierte Bauanleitungen, Tipps und Tricks zur Vermeidung bzw. Lösung technischer Probleme mit den Roboter-Baukästen (LEGO Mindstorms Robotics Invention System). Zu allen Experimenten finden sich auf der CD-ROM Programmierbeispiele in RIS und NQC (NotQuiteC)

1 NXT: Roberta – Grundlagen und Experimente für Lego Mindstorms NXT (mit CD-ROM)

Dieser Band bietet eine Fülle von Experimenten, detaillierte Bauanleitungen, Tipps und Tricks zur Vermeidung bzw. Lösung technischer Probleme mit den Roboter-Baukästen (LEGO Mindstorms NXT). Zu allen Experimenten finden sich auf der CD-ROM Programmierbeispiele in der Education Software und NXC (NoteXactlyC)

2: Roberta – Der Simulator RobertaSim (mit CD-ROM)

Die Software simuliert LEGO Mindstorms Roboter (der Serie Robotics Invention System 2.0). Sie ermöglicht, einen virtuellen Roboter in den gewohnten Programmiersprachen (RIS/RCX Code und NQC) zu programmieren. Das zu erwartende Verhalten des realen Roboters kann auf dem Bildschirm in Echtzeit verfolgt werden, wobei die Bedienung des virtuellen Roboters der des realen nachempfunden ist.

3: Roberta – Programmieren mit Java und C (mit CD-ROM)

Band 3 ergänzt die in Kapitel 8 in Band 1 vorgestellten Programmiermöglichkeiten (mit RIS und NQC) um Java und C. Dabei wird insbesondere die Installation der entsprechenden Programmierumgebung erklärt, der Umgang mit ihr erläutert sowie Besonderheiten beschrieben.

3 NXT: Roberta – Programmieren mit Java

der Roberta-Reihe ergänzt die in Band 1 – NXT vorgestellten Programmiermöglichkeiten (mit NXT-G und NXC) um Java (leJOS). Dabei werden neben den Grundlagen der objektorientierten Programmierung insbesondere auch die Umsetzung von Java auf das LEGO Mindstorms NXT System mit leJOS behandelt. Die Beschreibung reicht von der Installation von leJOS bis zur Umsetzung größerer Experimente unter leJOS. Dieser Band richtet sich an Personen, die bereits erste Erfahrung mit textuellen Programmiersprachen haben.

4: Roberta – Weiterführende Experimente (mit CD-ROM)

Band 4 ergänzt Kapitel 5 von Band 1 und präsentiert zusätzlich zu dem dort vorgestellten Thema »Ameisen« die Themen »Braitenberg Vehikel«, »Inverses Pendel / Balancing-Bot« und »NXTracking«. Er dient als Quelle zur Planung und Durchführung von langen vertiefenden Roberta-Kursen und hilft bei der Thematisierung von weiterführenden Experimenten aus der Informatik und den Naturwissenschaften. In Roberta spielen Themen eine wichtige Rolle, da die Roboter-Experimente über die Beschäftigung mit dem speziellen Fach-Thema erschlossen werden. Die Themen lassen sich zudem leicht verwenden, um speziell auch das Interesse von Mädchen zu wecken.

Die Ergänzungsbände Band 2 bis 4 sind voneinander unabhängig. Sie setzen Kenntnisse aus Band 1 voraus.

Als weitere Ergänzung der Materialien kann eine DVD des Fraunhofer IAIS genutzt werden, die die Geschäftsfelder zur Robotik, Roberta und andere Robotik-Projekte sowie Roboter des Instituts vorstellt (Bezug über www.iais.fhg.de/de/presse/).

Roberta-Box

Die Roberta Box Premium ist eine auf Basis des LEGO MINDSTORMS Education NXT Systems ausgewählte Zusammenstellung von LEGO Education Materialien, Dokumentationen, Aufgabensammlungen, Software und Arbeitsmaterialien für die Durchführung von Roberta-Kursen. Mit der Roberta- Box wird eine Arbeitsgruppe von 2 bis 3 SchülerInnen grundlegend mit Materialien zum Bauen und Programmieren von Robotern nach dem Roberta-Konzept ausgestattet.

**Inhalt der Box:**

- 1 x 9797 LME NXT Basis Set
- 1 x LME NXT Software 2.1 Einzellizenz
- 1 x 8887 LEGO Trafo
- 1 x Roberta Testparcours
- 1 x Roberta Aufkleber Set
- 1 x Rollbandmaß
- 1 x Roberta-Reihe Band 1
- 1 x Roberta Reihe Band 1-NXT
- 1 x gelbe Kunststoffbox mit Deckel
- 1 x Roberta Dress-Up-Kit
- 2 x NXT Klebefolien in Pink und Gelb

**Roberta
Klebefolie**

Mit den NXT Klebefolien (Design by Garry Redrup and Ashley Green) lassen sich die NXT Steine individuell mit einer farbigen Haut bekleben und verzieren. Die Folien sind strapazierfähig, abwaschbar und rückstandslos abziehbar. Der Foliensatz enthält die folgenden Farben: Grün, Pink, Orange, Blau, Gelb, Sand und Schwarz. Die Farben in der Darstellung können abweichen.



**Das Projekt
Roberta**

Das Projekt ist eine gemeinsame Aktivität aller beteiligten PartnerInnen und des BMBF zur Steigerung des Anteils von Frauen in technischen Fächern und Berufen und gegen den Mangel an technischen Fachkräften. Damit diese Ziele erreicht werden können, muss das Interesse von Mädchen für Informatik und Technik geweckt und Verständnis für technische Systeme gefördert werden.

Roberta gehört zum Geschäftsfeld »Ausbildungsrobotik« des Fraunhofer IAIS, in dem mobile Roboter und Roboterbaukästen für die Aus- und Weiterbildung sowie zielgruppenspezifische Lehr- und Lernmaterialien entwickelt werden.

Das Projekt wurde vom Bundesministerium für Bildung und Forschung von November 2002 bis Dezember 2006 und von der EU von Oktober 2005 bis Dezember 2008 gefördert. Während in den ersten drei Jahren das Roberta-Konzept im Mittelpunkt stand, konzentrierten sich die Arbeiten im Jahr 2006 auf eine besondere Aktivität zur Stärkung des Mädchenanteils bei Robotik-Wettbewerben und auf die Verbreitung von Roberta national, wie international.

Zunächst wurden Lehr-Materialien für kurze »Schnupperkurse« erarbeitet und Trainings für Roberta-Teacher durchgeführt. Anschließend wurden schrittweise umfangreichere Kurse entwickelt, das Material sukzessive ergänzt und zur Verfügung gestellt. Die durchgeführten Kurse evaluierte eine unabhängige Begleitforschung. Die Evaluationsergebnisse flossen in die Weiterentwicklung der Materialien ein. Parallel dazu wurde aufgrund einer entsprechenden Nachfrage das Netzwerk, das zu Beginn aus vier RegioZentren bestand, ausgebaut.

Eine wesentliche Intention des Projektes war, die Qualität der Ergebnisse sicherzustellen. Dafür wurden

- eine unabhängige Institution mit der Begleitforschung beauftragt,
- kompetente PartnerInnen zur Mitarbeit gewonnen und
- die jeweiligen Ergebnisse auf regelmäßigen Workshops mit allen PartnerInnen vorgestellt, diskutiert und begutachtet.

Begleit- forschung

Die Begleitforschung wurde von der Universität Bremen durchgeführt.

- Die Forschungsgruppe Digitale Medien in der Bildung (DiMeB, Prof. Dr. Heidi Schelhowe) hat qualitative Untersuchungen mit Hilfe von Interviews und Video-Aufnahmen einzelner Kurse und Schulungen durchgeführt. Hieraus resultieren insbesondere Hinweise zu Gender-Aspekten und Empfehlungen für eine gendergerechte Kursgestaltung.
- Das Institut für Didaktik der Naturwissenschaften, Abteilung Physikdidaktik (IDN, Prof. Dr. Horst Schecker) hat quantitative Untersuchungen mittels Fragebogenerhebungen durchgeführt. Hieraus resultieren insbesondere die Aussagen über die Akzeptanz der Kurse und ihre Wirkung auf die TeilnehmerInnen.

Lehrer und Lehrerinnen von beteiligten Schulen mussten sich verpflichten, Fragebögen auszufüllen, für Interviews zur Verfügung zu stehen und kurze Ergebnisberichte ihrer Kurse anzufertigen. Auf diese Weise haben sie die Entwicklung und Ausführung der Kurse und Materialien mit gestaltet und zur Qualität beitragen.

Partner- Institutionen

Neben der Universität Bremen waren die folgenden Institutionen von Anfang an als KooperationspartnerInnen an der Entwicklung beteiligt. Sie haben insbesondere zusätzliche pädagogische und didaktische Kompetenzen eingebracht:

- Deutsches Museum Bonn
- Landesinstitut für Schule – Bremen, Medien/Landesbildstelle
- LEGO Educational Division, Billund
- Städtisches Gymnasium Lechenich, Erfstadt
- Otto-von-Guericke-Universität Magdeburg, Institut für Verteilte Systeme
- Universität Koblenz-Landau, Institut für Psychologie, Ada-Lovelace-Projekt
- Kompetenzzentrum TeDiC e.V., Bielefeld

Bis März 2011 kamen weitere Institutionen als regionale Zentren dazu. Mit den RobertaRegioZentren in den EU-Ländern Schweiz, Österreich, Italien, England und Schweden gibt es nun 36 Zentren, an denen Roberta weiter verbreitet wird.

**Politische
Motivation**

Das Projekt »Roberta« beruft sich auf den Auftrag des Aktionsprogramms der Bundesregierung »Innovation und Arbeitsplätze in der Informationsgesellschaft des 21. Jahrhunderts«.

»Ziel ist, die Nutzung der neuen Medien als allgemein gebräuchliche Lehr- und Lernmaterialien in den Schulalltag zu integrieren«.

In der breiten Nutzung von Informations- und Kommunikationstechniken sieht die Bundesregierung besonders die Chancen, junge Menschen besser auf private und berufliche Anforderungen der Wissensgesellschaft vorzubereiten und zu neuen kooperativen Lehr- und Lernformen zu finden. Dabei muss die

»Bereitstellung, Verarbeitung und Vermittlung von Wissen durch pädagogisch hochwertige Bildungssoftware den spezifischen Bedürfnissen von Schulen, Lehrerinnen und Lehrern sowie Schülerinnen und Schülern gerecht werden«.

Unterrichtskonzepte sind zu entwickeln und zu erproben, die elektronische und multimediale Lehrmaterialien systematisch in den Unterricht integrieren.

Frauen sollen laut Aktionsprogramm gleichberechtigt an der Entwicklung und Gestaltung der Informationsgesellschaft beteiligt sein. Voraussetzung dafür ist, dass Mädchen schon im Kindesalter auf geeignete Weise mit technischen Inhalten vertraut gemacht werden und ihr Interesse geweckt wird.

1. Das erste selbstgeschriebene Programm

In diesem Kapitel wird Ihnen gezeigt, wie man ein sehr einfaches Programm schreiben kann. Es wird ein Roboter programmiert, der 4 Sekunden vorwärts fahren soll, dann für weitere 4 Sekunden rückwärts fährt, um anschließend anzuhalten. Nicht sehr spektakulär, aber es wird Sie in die Grundidee der Programmierung einführen und Ihnen zeigen, wie einfach die Programmierung ist. Aber bevor wir ein Programm schreiben, benötigen wir einen Roboter.

Konstruktion eines Roboters Den Roboter, den wir in diesem Tutorial verwenden, nennt sich Tribot. Dies ist der erste Roboter, den Sie bauen sollten, nachdem Sie ihr NXT-Set ausgepackt haben.

Der einzige Unterschied besteht darin (zur original LEGO Bauanleitung A. d. Übersetzers), dass Sie den rechten Motor mit Port (Ausgang²) A, den linken Motor mit Port C und den Greifer mit Port B verbinden müssen. Ihr Roboter sollte nun wie folgt aussehen³:



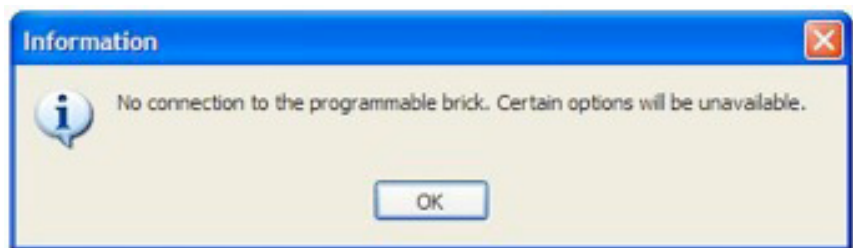
Bitte vergewissern Sie sich, dass Sie die Mindstorms NXT Fantom Treiber, welche mit dem NXT-Set mitgeliefert werden, korrekt installiert haben.

² Die Anschlüsse für die Motoren können auch als Ausgang und die Anschlüsse für Sensoren als Eingang bezeichnet werden.

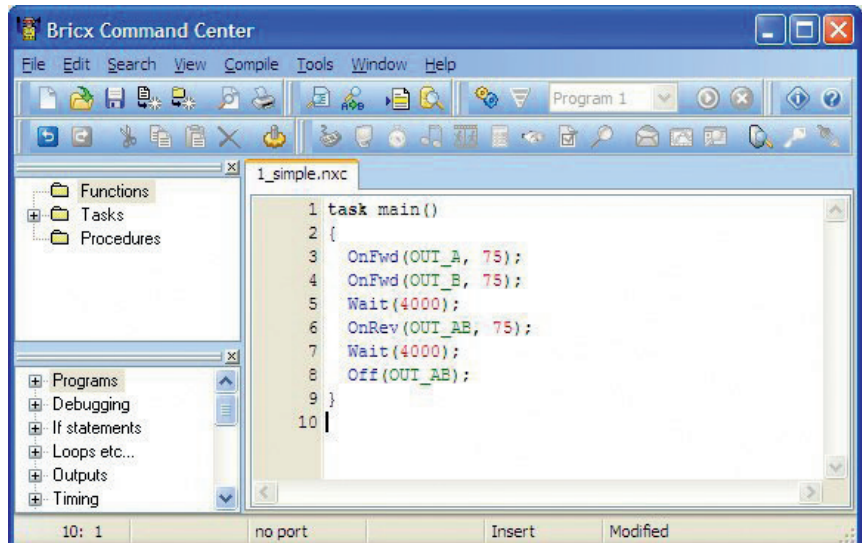
³ Sollten Sie eine Education Version des LEGO MINDSTORMS NXT Sets besitzen, kann der Tribot abweichen.

Das Brick Command Center Sie schreiben die Programme mit dem Brick Command Center. Starten Sie es durch einen Doppelklick auf das Symbol Brccx. (Es wird davon ausgegangen, dass Brccx bereits installiert ist. Wenn nicht, laden Sie es von der Webseite (siehe Vorwort), und installieren Sie es in ein beliebiges Verzeichnis. Das Programm wird Sie fragen, wie der Roboter mit Ihrem PC verbunden ist.

(Sollte ihr Roboter nicht verbunden bzw. nicht angeschaltet sein, erscheint die folgende Fehlermeldung Anmerkung des Übersetzers)



Schalten Sie den Roboter ein und drücken Sie OK. Brccx wird (wahrscheinlich) den Roboter automatisch finden. Nun erscheint die Benutzeroberfläche, wie unten angezeigt (ohne die Registerkarten).



Die Oberfläche sieht aus wie ein Standard-Text-Editor, mit den üblichen Menüs und Schaltflächen zum Öffnen, Speichern, Drucken und Editieren von Dateien usw. Aber es gibt auch einige spezielle Menüs für die Erstellung (kompilieren) und den Download der Programme auf den Roboter, sowie für das Anzeigen von Informationen des Roboters. Dies können Sie aber für diesen Moment vorerst ignorieren.

Wir gehen nun daran, ein neues, erstes Programm zu schreiben. Drücken Sie das Icon New File (leeres weißes Blatt) oder drücken Sie die Tastenkombination Strg + N um ein neues, leeres Fenster anzulegen.

Ein Programm schreiben Tippen Sie nun das folgende Programm ab:

1.1

```
1. task main()
2. {
3.     OnFwd(OUT_A, 75);
4.     OnFwd(OUT_C, 75);
5.     Wait(4000);
6.     OnRev(OUT_AC, 75);
7.     Wait(4000);
8.     Off(OUT_AC);
9. }
```

Speichern Sie das Programm indem Sie Strg + S drücken. Sollten Sie keinen eigenen Namen eingeben, wird das Programm als Untitled1.nxc gespeichert. (Achten Sie darauf, dass Ihr Programm den Zusatz .nxc hat)

Es könnte auf den ersten Blick etwas kompliziert aussehen, lassen Sie es uns deshalb analysieren:

Programme in NXC bestehen aus Tasks (**task**). Unser Programm hat nur einen Task, namens main. Jedes Programm muss einen main-Task besitzen, dieser wird immer vom Roboter ausgeführt. Sie erfahren mehr über Tasks in Kapitel 6. Ein Task besteht aus einer Reihe von Befehlen, auch Anweisung genannt. Es gibt Klammern um diese Befehlsblöcke, so dass klar ist, zu welchem Task sie gehören. Jede Anweisung endet mit einem Semikolon. Auf diese Weise wird deutlich, wo ein Befehl endet und wo der nächste beginnt⁴.

⁴ Sie könnten auch alle Befehle nur durch Komma getrennt in eine Zeile schreiben. Hierdurch würden Sie allerdings schnell die Übersicht über Ihr Programm verlieren. Es empfiehlt sich daher immer, Befehle und Anweisungen klar zu strukturieren.

Ein Task sieht in der Regel wie folgt aus:

1.2

```
1. task main()
2. {
3.     statement1;
4.     statement2;
5.     ...
6. }
```

Das Programm hat sechs Anweisungen. Werfen wir einen Blick darauf:

```
OnFwd(OUT_A, 75);
```

Diese Anweisung „sagt“ dem Roboter den Motor auf Ausgang A zu starten (Ausgang A wird der Port am NXT genannt, der mit A beschriftet ist.) `OnFwd` schaltet den Motor ein und setzt den Motor dabei gleichzeitig auf „Vorwärts“. Die nachfolgende Zahl (`75`) setzt die Geschwindigkeit des Motors auf 75% der maximalen Geschwindigkeit.

```
OnFwd(OUT_C, 75);
```

Die gleiche Anweisung, jetzt aber für den Motor C. Nach diesen beiden Befehlen drehen sich beide Motoren und der Roboter bewegt sich vorwärts.

```
Wait(4000);
```

Jetzt ist es Zeit, eine Weile zu warten. Der Befehl (`Wait`) weist an, 4 Sekunden (`4000`) zu „warten“. Das Argument, die Zahl zwischen den Klammern, gibt die Zeit in 1 / 1000 Sekunde an. Damit können Sie sehr genau bestimmen, wie lange das Programm zu warten hat. Hier hält das Programm exakt für 4 Sekunden an, ehe es mit der Abarbeitung des nächsten Befehls weiter voranschreitet bzw. der Roboter die nächste Aktion ausführt.

```
OnRev(OUT_AC, 75);
```

Der nächste Befehl weist den Roboter an, in umgekehrter Richtung, also rückwärts, zu fahren. Beachten Sie, dass beide Motoren auf einmal mit einem einzigen Argument `OUT_AC` angesteuert werden können. Auch die ersten beiden Befehle hätten auf diese Weise geschrieben werden können.

```
Wait(4000);
```

Es wird wieder 4 Sekunden gewartet.

```
Off(OUT_AC);
```

Zum Schluss werden beide Motoren mit `off` ausgeschaltet.

Das Programm in Kurzfassung: Es bewegt beide Motoren für 4 Sekunden vorwärts, dann rückwärts für 4 Sekunden, und schließlich schaltet es sie aus.

Wahrscheinlich haben Sie die Farbgebung bemerkt während Sie das Programm eingegeben haben. Diese erscheinen automatisch. Die Farben und Ausdrucksweisen, die vom Editor für das sogenannte Syntax-Highlighting benutzt werden, können individuell angepasst werden.

Das Programm starten

Sobald Sie ein Programm geschrieben haben, muss es kompiliert werden (das heißt, es wird in Binär-Code übertragen, damit der Roboter es „verstehen“ und ausführen kann). Anschließend wird das Programm an den Roboter via USB-Kabel oder Bluetooth übertragen werden, das so genannte „Downloaden“ des Programms⁵.



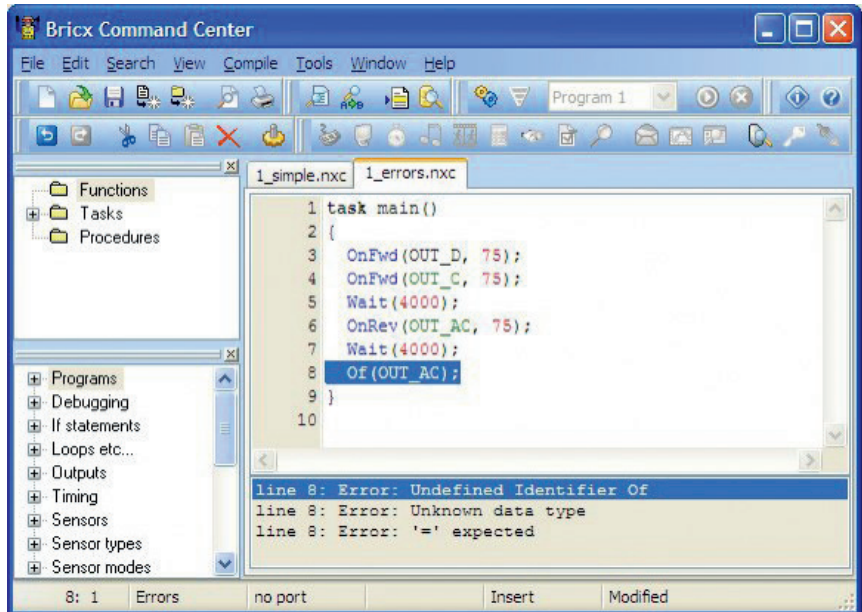
Hier sehen Sie die Knöpfe (von links nach rechts), welche es Ihnen ermöglichen, ein Programm zu (1) kompilieren, (2) herunterzuladen, zu (3) starten und zu (4) beenden.

Drücken Sie den zweiten Knopf, unter der Annahme, dass Sie keine Fehler bei der Eingabe des Programms gemacht haben, wird es kompiliert und auf den Roboter geladen. (Wenn es Fehler in Ihrem Programm gibt, werden Sie darüber benachrichtigt (siehe unten). Jetzt können Sie Ihr Programm starten. Hierfür nehmen Sie Ihren NXT. Im Menü, *Software files* führen Sie Ihr Programm aus. Denken Sie daran: Software-Dateien im Dateisystem des NXT haben den gleichen Namen wie die NXC-Quelldatei, die Sie mit BricxCC erstellt haben. Um das Programm automatisch auszuführen, können Sie die Tastenkombination Strg + F5

⁵ Sollte es zu folgender Fehlermeldung „Compile/Download Failed Compile failure“ kommen, ohne das der die Zeile des Fehler angegeben wird, liegt es höchst wahrscheinlich daran, dass das Programm noch nicht gespeichert wurde.

wählen oder nach dem Herunterladen des Programms den grünen Knopf (mit mittigem weißem Pfeil) drücken. Wurde Ihr Programm übertragen? Wenn nicht, überprüfen Sie die Verbindung zwischen Roboter und PC.

Fehler in Ihrem Programm Bei der Eingabe Ihres Programms gibt es eine realistische Chance, dass sich einige Fehler eingeschlichen haben. Der Compiler zeigt die Fehler und erläutert diese am unteren Rand des Fensters, wie in der folgenden Abbildung dargestellt:



Der Compiler wählt automatisch den ersten Fehler (hier: Vertippen beim Namen des Motorbefehls `Of` statt `Off`). Bei mehreren Fehlern im Programm, klicken Sie auf die Fehlermeldungen, um zur fehlerhaften Stelle im Programm zu gelangen. Beachten Sie, dass oft Fehler am Anfang des Programms andere Fehlermeldungen an anderen Orten nach sich führen können. Es ist also besser, nur den ersten „richtigen“ Fehler zu korrigieren und anschließend das Programm erneut zu kompilieren. Beachten Sie außerdem, dass das Syntax-Highlighting sehr hilfreich bei der Vermeidung von Fehlern ist. Schreiben Sie beispielsweise `Of` anstatt `off`, wird der Befehl nicht wie `off`, also farblich Blau hervorgehoben (highlighted).

Es gibt auch Fehler, die nicht vom Compiler gefunden werden können. Hätten wir z.B. `OUT_B` getippt, würde dies dazu führen, dass der falsche Motor angesprochen wird. Der Compiler kann solche „logischen“ Fehler nicht finden. Wenn Ihr Roboter also ein unerwartetes Verhalten an den Tag legt, ist es wahrscheinlich, dass etwas an Ihrer Programmlogik falsch ist.

Ändern der Geschwindigkeit

Wie Sie bemerkt haben, bewegt sich der Roboter ziemlich schnell. Um die Geschwindigkeit zu ändern, müssen Sie lediglich den zweiten Parameter innerhalb der Klammern ändern. Die Geschwindigkeit ist eine Zahl zwischen 0 und 100. Die Zahl 100 bedeutet maximale Geschwindigkeit, 0 bedeutet Stopp (NXT-Servomotoren halten die Position). Hier ist eine neue Version des Programms, das den Roboter veranlasst sich langsam zu bewegen.

1.3

```
1. task main()
2. {
3.     OnFwd(OUT_AC, 30);
4.     Wait(4000);
5.     OnRev(OUT_AC, 30);
6.     Wait(4000);
7.     Off(OUT_AC);
8. }
```

Zusammenfassung

In diesem Kapitel haben Sie Ihr erstes Programm in NXC, mit der Programmierumgebung BricxCC geschrieben. Sie sollten jetzt wissen, wie man ein Programm schreibt, wie Sie es auf den Roboter laden und wie Sie den Roboter dazu veranlassen, das Programm zu starten. BricxCC kann noch viel mehr. Um herauszufinden welche Möglichkeiten Ihnen BricxCC zur Verfügung stellt, lesen Sie bitte die Dokumentation, die Ihnen mit dem Download von BricxCC mitgeliefert wurde. Dieses Tutorial wird sich in erster Linie mit der Sprache NXC befassen. Es wird nur dann auf zusätzliche Funktionen von BricxCC eingegangen, wenn Sie diese wirklich brauchen.

Sie haben zudem auch einige wichtige Aspekte der Sprache NXC gelernt. Zu aller erst haben Sie gelernt, dass jedes Programm einen Task namens `main` benötigt und dass dieser immer vom Roboter ausgeführt wird. Auch haben Sie die vier grundlegenden Motor-Befehle: `OnFwd()`, `OnRev()` und `Off()` kennengelernt. Schließlich haben Sie gelernt, wie der `Wait()` Befehl verwendet werden kann.

[illegible]

2. Ein viel interessanteres Programm

Unser erstes Programm war nicht wirklich beeindruckend. Lassen Sie uns versuchen, es noch interessanter zu gestalten. Wir werden Schritt für Schritt komplexere Programme schreiben und dabei einige wichtige Merkmale der Programmiersprache NXC einbauen.

Kurven fahren Sie können Ihren Roboter durch Stillstand oder Umkehr der Richtung einer der beiden Motoren eine Kurve fahren lassen. Schreiben Sie das Beispielprogramm ab, laden Sie dies auf Ihren Roboter und starten Sie es. Der Roboter sollte ein Stück geradeaus fahren und dann eine 90 Grad Rechtskurve vollziehen.

2.1

```
1. task main()
2. {
3.     OnFwd(OUT_AC, 75);
4.     Wait(800);
5.     OnRev(OUT_C, 75);
6.     Wait(360);
7.     Off(OUT_AC);
8. }
```

Vielleicht müssen Sie den Parameter des zweiten `Wait`-Befehls anpassen, um eine 90 Grad Kurve zu fahren. Dies hängt von der Oberflächenbeschaffenheit ab, auf der der Roboter fährt. Anstatt derartige Änderungen im `Wait`-Befehl vorzunehmen, empfiehlt es sich, einen Namen für diesen Parameterwert zu nutzen. In NXC können Sie konstante Werte festlegen, wie folgendes Beispielprogramm zeigt:

2.2

```
1. #define MOVE_TIME 1000    // Konstante definieren
2. #define TURN_TIME 360
3.
4. task main()
5. {
6.     OnFwd(OUT_AC, 75);
7.     Wait(MOVE_TIME);      // Einsetzen der Konstanten
8.     OnRev(OUT_C, 75);
9.     Wait(TURN_TIME);
10.    Off(OUT_AC);
11.}
```

Die ersten beiden Zeilen definieren zwei Konstanten. Diese können als Parameter nun im Programm verwendet werden. Definieren von Konstanten ist aus zwei Gründen empfehlenswert:

5. Das Programm wird besser lesbar, und
6. Die Werte im Programm können leichter geändert werden.

Beachten Sie, dass BricxCC den define-Anweisungen eine eigene Farbe zuweist. Wie wir in Kapitel 6 sehen werden, können neben Konstanten auch weitere Programm-Konstrukte definiert werden.

Schleifen

Lassen Sie uns nun versuchen, ein Programm zu schreiben, mit dem Sie den Roboter ein Quadrat fahren lassen. Ein Quadrat zu fahren bedeutet:

Vorwärts fahren – 90 Grad Drehung – Vorwärts fahren – 90 Grad Drehung – Vorwärts fahren – 90 Grad Drehung usw.

Um ein Quadrat zu programmieren, können wir einfach die obige Code-Sequenz vier Mal wiederholen, aber dies kann auch viel einfacher, mit der sogenannten **repeat**-Anweisung, programmiert werden.

2.3

```

1. #define MOVE_TIME 500
2. #define TURN_TIME 500
3.
4. task main()
5. {
6.     repeat(4)                // Wiederholung der Befehle
7.     {
8.         OnFwd(OUT_AC, 75);
9.         Wait(MOVE_TIME);
10.        OnRev(OUT_C, 75);
11.        Wait(TURN_TIME);
12.    }
13.    Off(OUT_AC);
14. }
```

Die Zahl (4) innerhalb der Klammern der **repeat**-Anweisung gibt an, wie oft der Code zwischen den geschweiften Klammern wiederholt wird. Beachten Sie, dass im obigen Programmbeispiel die define-Anweisungen wieder benutzt wurden. Dies ist zwar nicht notwendig, trägt aber zur Lesbarkeit des Programms bei.

Als letztes Beispiel, lassen Sie uns den Roboter 4-mal ein Quadrat fahren. Hier das Beispielprogramm:

2.4

```
1. #define MOVE_TIME 500
2. #define TURN_TIME 500
3.
4. task main()
5. {
6.     repeat (4)
7.     {
8.         repeat(4)
9.         {
10.            OnFwd(OUT_AC, 75);
11.            Wait(MOVE_TIME);
12.            OnRev(OUT_C, 75);
13.            Wait(TURN_TIME);
14.        }
15.        Off(OUT_AC);
16.    }
17.}
```

Das Beispielprogramm zeigt zwei **repeat**-Anweisungen. Eine **repeat**-Anweisung befindet sich innerhalb der anderen. Dies wird auch eine „verschachtelte“ **repeat**-Anweisung bzw. allgemein –Verschachtelung genannt. Sie können die Verschachtelung beliebig oft wiederholen. Verwenden Sie Zeit und Sorgfalt auf das Setzen der Klammern und das Einrücken der Programm-Befehle.

- Der Task beginnt bei der ersten (geschweiften) Klammer und endet bei der letzten Klammer.
- Die erste **repeat**-Anweisung beginnt bei der zweiten (geschweiften) Klammer und endet bei der Fünften.
- Die geschachtelte **repeat**-Anweisung beginnt mit der dritten (geschweiften) Klammer und endet mit der Vierten.

Wie Sie erkennen, werden Klammern immer paarweise gesetzt. Das Code-Stück (Programmblock) zwischen den Klammern wird (zur besseren Übersicht) eingerückt.

Kommentare einfügen

Um das Programm noch lesbarer zu gestalten, empfiehlt es sich, das Programm mit Bemerkungen (Kommentare) zu versehen. Wenn Sie `/` in einer Zeile einfügen, wird der Rest der Zeile ignoriert und kann zur Kommentierung genutzt werden. Ein langer Kommentar kann zwischen

/ * und * / geschrieben werden. Kommentare werden in BricxCC hervorgehoben (Syntax Highlighting). Das vollständige Programm könnte somit wie folgt aussehen:

2.5

```

1. /*
2.  Dieses Programm lässt den Roboter 10 Quadrate fahren
3. */
4.
5. #define MOVE_TIME 500    // Zeit für geradeaus Fahrt
6. #define TURN_TIME 360   // Zeit für 90Grad-Drehung
7.
8.
9. task main()
10. {
11.     repeat(4)            // Zehn Quadrate fahren
12.     {
13.         repeat(4)
14.         {
15.             OnFwd(OUT_AC, 75);
16.             Wait(MOVE_TIME);
17.             OnRev(OUT_C, 75);
18.             Wait(TURN_TIME);
19.         }
20.     }
21.     Off(OUT_AC);        // Motoren ausschalten
22. }
```

Zusammenfassung

In diesem Kapitel haben Sie die richtige Anwendung der **repeat**-Anweisung und die Verwendung von Kommentaren gelernt. Auch haben Sie verschachtelte Anweisungen und die Nutzung von Einrückungen gesehen. Mit dem bisher Gelernten, können Sie einen Roboter entlang aller möglichen Wege fahren lassen.

Tipp



Eine gute Übung für Sie: Versuchen Sie die Programme dieses Kapitels zu variieren, bevor Sie mit dem nächsten Kapitel fortfahren!

Notizen:

This image shows a single sheet of white paper with horizontal ruling lines. The lines are evenly spaced and run across the width of the page. There are no margins, text, or other markings on the paper.

3. Nutzung von Variablen, und Arrays

Variablen bilden einen sehr wichtigen Aspekt jeder Programmiersprache. Variablen sind eine Art Behälter/Container - in denen Werte gespeichert werden können. Wir können Variablen an verschiedenen Stellen im Programm nutzen, und wir können Variablen ändern. Lassen Sie uns die Verwendung von Variablen anhand eines Beispiels veranschaulichen.

Eine Spirale fahren

Angenommen, wir wollen das vorherige Programm abändern, so dass der Roboter eine Spirale fährt. Dies können wir erreichen, indem wir den Wert von `move_time`, also der Zeit, in der der Roboter eine Drehung macht, zwischen jeder Bewegung erhöhen. Aber wie können wir das tun? Wir haben `move_time`, also eine Konstante definiert, deren Wert daher nicht verändert werden kann. Statt einer Konstante benötigen wir nun eine Variable. Variablen können einfach in NXC definiert werden. Hier ist das Beispielprogramm:

3.1

```

1. #define TURN_TIME 360
2.
3. int move_time;           // Variablendefinition
4.
5. task main()
6. {
7.     move_time = 200; // Initialisierung der Variable
8.     repeat(50)
9.     {
10.         OnFwd(OUT_AC, 75);
11.         Wait(move_time); // Nutzen der Variable
12.         OnRev(OUT_C, 75);
13.         Wait(TURN_TIME);
14.         move_time += 200; // Erhöhung des Variablenwerts
15.     }
16.     Off(OUT_AC);
17. }
```

Die interessanten Zeilen wurden mit Kommentaren versehen. Zuerst definieren wir eine Variable, indem wir das Stichwort `int` gefolgt von einem Namen wählen. (In der Regel werden Kleinbuchstaben für Variablennamen und Großbuchstaben für Konstanten vergeben). Der Name der Variablen muss mit einem Buchstaben beginnen, nachfolgend können auch Ziffern und Unterstriche verwendet werden. Andere Symbole sind nicht erlaubt. (Das gleiche gilt für Namen von Konstanten, Tasks, usw.) Das Wort `int` steht für Ganzzahl. Nur ganze Zahlen

können in `int` Variablen gespeichert werden. Mit Initialisierung einer Variable wird die Wertzuweisung (`move_time = 200`) bezeichnet.

In der dritten Zeile der `main`-Task wird der Wert der Variable auf 200 gesetzt (die Variable wird initialisiert). Wird nun die Variable benutzt (wie in Zeile 7 und Zeile 11), besitzt diese den Wert 200. Jetzt folgt die `repeat`-Schleife, in der die Variable benutzt wird, um den Roboter vorwärts fahren zu lassen. Am Ende der Schleife erhöhen wir den Wert der Variable um 200 (`move_time += 200`⁶). Beim ersten Schleifendurchlauf fährt der Roboter 200ms geradeaus. Beim zweiten Durchlauf 400ms, beim dritten Durchlauf 600ms usw.

Neben dem Hinzufügen von Werten zu einer Variable kann man Variablen auch

- multiplizieren `*=`
- subtrahieren `-=`
- teilen `/=`

(Beachten Sie, dass bei der Teilung einer `int`-Ganzzahl vom Ergebnis nur der ganzzahlige Anteil ausgegeben wird, z.B. 3,4 ist 3 allerdings ist 3,7 auch 3).

Sie können auch mehrere Variablen miteinander verrechnen, sowie kompliziertere Ausdrücke berechnen. Das nächste Beispiel hat keine Wirkung auf den Roboter, es dient lediglich der Veranschaulichung, wie Variablen verwendet werden können.

Hinweis: Die Beschreibung komplexerer mathematischer Formeln finden sich in Kapitel 12.

3.2

```
1. int aaa;  
2. int bbb; ccc;  
3. int values[];  
4.  
5. task main()  
6. {  
7.   aaa = 10;  
8.   bbb = 20 * 5;  
9.   ccc = bbb;  
10.  ccc /= aaa;  
11.  ccc -= 5;  
12.  aaa = 10 * (ccc + 3); // aaa is now equal to 80
```

⁶ Statt des angegebenen Ausdrucks hätte man auch: `move_time = move_time + 200`; schreiben können


```

13. ArrayInit(values, 0; 10); // allocate 10 elements = 0
14. values[0] = aaa;
15. values[1] = bbb;
16. values[2] = aaa*bbb;
17. values[3] = ccc;
18. }

```

Hinweis zu den ersten beiden Zeilen: Es können auch mehrere Variablen in einer Zeile definiert werden. Wir hätten auch alle drei Variablen hintereinander schreiben und somit definieren können. Die Variable namens `values` stellt ein sogenanntes Array dar. Als Array werden Variablen bezeichnet, die mehrere Zahlen bzw. Werte aufnehmen können. In NXC werden Integer-Arrays wie folgt deklariert:

```
int values[];
```

Der nachfolgende Ausdruck allokiert 10 Elemente und initialisiert diese mit dem Wert 0 (alle 10 Variablen werden mit 0 initialisiert).

```
ArrayInit(values, 0, 10);
```

Das obige Programmbeispiel zeigt, wie einzelne Elemente eines Arrays über Indizes direkt angesprochen werden. Wir haben eine Zeile noch mal explizit herausgestellt um dies zu verdeutlichen.

```
values[1] = bbb; // Der zweiten Variable wird der Wert bbb
                zugewiesen
```

Weitere Array-Beispiele:

Um Arrays mit mehr als einer Dimension zu deklarieren, werden einfach mehr Klammerpaare hinzugefügt. Die maximale Anzahl der Dimensionen ist 4⁷.

```
bool my_twoDim_array[][]; // Deklarieren eines 2-dimensionalen
                          Arrays
```

Arrays können mit dem Deklarieren gleichzeitig auch initialisiert werden. Dies kann folgendermaßen erfolgen:

```
int X[] = {1, 2, 3, 4}, Y[]={10, 10}; // 2 Arrays
int matrix[][] = {{1, 2, 3}, {4, 5, 6}};
string cars[] = {"honda", "ford", "chevy"};
```

⁷ Für die Verwendung von Multi-Dimensionalen Arrays muss die „enhanced“ NXC Firmware in BricxCC unter „Edit – Preferences – Compiler – NBC/NBX“ auswählen und ggf. auf dem NXT zu installieren (<http://bricxcc.sourceforge.net/>)

Die Elemente eines Arrays werden über ihre Position innerhalb des Arrays identifiziert (auch Index genannt). Das erste Element hat den Index 0, das zweite Element den Index 1 usw. Hier ein Beispiel:

```
my_array[0] = 123;           // Setzen des ersten Array-Ele-
                             ments auf 123

my_array[1] = my_array[2]; // kopieren des dritten Arrays
                             in das zweite

matrix[0][1] = 7;           // Setzen des zweiten Array-Ele-
                             ments in der ersten Dimension
                             auf 7 (vorher 2;)
```

Zufallszahlen In allen bisher aufgeführten Programmen haben wir genau definiert, was der Roboter tun soll. Aber die Dinge werden oftmals viel interessanter, wenn man nicht genau weiß, was der Roboter tun wird. Wir wollen einige Zufälligkeiten in den Bewegungen des Roboters einbauen.

Mit NXC können Sie zufällige Zahlen erzeugen. Das folgende Programm verwendet Zufallszahlen, um den Roboter „beliebig“ umherfahren zu lassen. Der Roboter fährt eine zufällige Zeit geradeaus und macht anschließend eine zufällige Drehung⁸.

3.3

```
1. int move_time, turn_time;
2. task main()
3. {
4.     while(true)
5.     {
6.         move_time = Random(600);
7.         turn_time = Random(400);
8.         OnFwd(OUT_AC, 75);
9.         Wait(move_time);
10.        OnRev(OUT_A, 75);
11.        Wait(turn_time);
12.    }
13.}
```

Das Programm definiert zwei Variablen und weist diesen Zufallszahlen zu. Die Funktion `Random(600)` erzeugt eine Zufallszahl zwischen 0 und 600 (der maximal Wert 600 ist nicht im Zufallsbereich enthalten).

⁸ Die Richtung der Kurve; also Links- bzw. Rechtskurve ist allerdings durch die Ansteuerung der Motoren festgelegt und somit nicht zufällig.

Jedes Mal, wenn die Funktion `Random` aufgerufen wird, unterscheiden sich die Zahlen.

Beachten Sie, dass wir bei der Veränderung des Ausdrucks: `Wait (Random (600))` die Verwendung von Variablen hätten vermeiden können.

Im soeben eingeführten Beispielprogramm, haben Sie auch einen neuen Schleifen-Typ kennen gelernt. Anstatt der Verwendung von `repeat` haben wir die `while(true)` Anweisung benutzt. Die `while`-Schleife wird so lange wiederholt wie die Bedingung zwischen den Klammern wahr ist. Eine `while`-Schleife mit der Bedingung `true` (=wahr) bricht nie ab⁹, man spricht hier auch von einer Endlosschleife. Mehr über `while`-Schleifen erfahren Sie in Kapitel 4.

Hier die Übersicht der in NXC zur Verfügung stehenden Datentypen:

TYPNAME	GRÖSSE / INFORMATION
<code>bool</code> ¹⁰	8 Bit kein Vorzeichen
<code>char</code>	8 Bit Vorzeichen
<code>byte, unsigned char</code>	8 Bit kein Vorzeichen
<code>unsigned int</code>	16 Bit kein Vorzeichen
<code>short, int</code>	16 Bit Vorzeichen
<code>unsigned long</code>	16 Bit kein Vorzeichen
<code>long</code>	32 Bit Vorzeichen
<code>float</code>	32 bit floating point value (IEEE-754)
<code>string</code>	Array vom Typ <code>byte</code>
<code>mutex</code>	Spezialtyp
<code>Struct (struct)</code>	Benutzerdefinierter Struktur-Typ
<code>Arrays</code>	Array – alle Typen
<code>const</code>	16 Bit Vorzeichen

Kurzbeispiele für Variablen- deklaration

```
int x;           // Deklaration von Variable x
bool y,z;        // Deklaration der Variablen y und z
long a=1,b;      // Deklaration der Variablen a und b, sowie Initiali-
                  sierung mit 1
```

⁹ Ein Programmabbruch kann durch das Drücken des dunkelgrauen NXT-Knopfs erzwungen werden.

¹⁰ Laut wikipedia: Eine Boolesche Variable kann immer einen von zwei Werten annehmen. Dieses Wertepaar wird je nach Anwendung u. a. als „wahr/falsch“, „true/false“ oder „1/0“ bezeichnet. [Juli, 2009]

```
float f=1.15, g; // Deklaration der Variablen f und g, sowie Initialisierung von f mit 1,15
```

Kurzbeispiel für Deklaration und Nutzung einer Konstanten

```
const int c = 3 // Deklaration der Konstanten c, sowie Initialisierung mit 3  
int x = c;      // Verwenden der Konstanten c
```

Beispielprogramm für die Verwendung des Variablentyps `struct` und der `typedef`-Deklaration¹¹:

`typedef` type-Deklaration synonym;

```
struct Strukturname {           // Erstellung der Struktur die Variablen  
};
```

Strukturname.Variablenname // Ansprechen der Variablen

Hier ein Beispielprogramm zu *struct*:

3.4

```
1. typedef string myLanguage;  
2.  
3. struct person  
4. {  
5.     string name;  
6.     myLanguage progLanguage; // Anstatt myLanguage  
    hätte auch den Typ string verwendet werden können  
7. };  
8.  
9. struct robot  
10. {  
11.     string robot_type;  
12.     int manu_year;  
13. };  
14.  
15. person TL;  
16.  
17. task main()  
18. {  
19.     robot myRobot;
```

¹¹ Die `typedef`-Deklaration führt keinen neuen (Daten-)Typ ein, es wird lediglich ein neuer Name für einen bereits bestehenden (Daten-)Typen festgelegt. Siehe auch:
<http://briccc.sourceforge.net/nbc/nxcdoc/nxcapi/typedef.html>

```

20. TL.progLanguage = "NXC";
21. TL.name = "Thorsten";
22.
23. myRobot.robot_type = "Roberta";
24. myRobot.manu_year = 2002;
25.
26. TextOut(0, LCD_LINE1, myRobot.robot_type);
27. NumOut(0, LCD_LINE2, myRobot.manu_year);
28. TextOut(0, LCD_LINE3, TL.progLanguage);
29. TextOut(0, LCD_LINE4, TL.name);
30.
31. Wait(1000);
32.}

```

3.5

```

1. struct Test {
2.   int i [];
3. };
4.
5. Test test;
6.
7. void arrayInit(){
8.   ArrayInit(test.i, 0, 3);
9. }
10.
11.task main()
12.{
13.   int x;
14.   arrayInit();
15.   test.i[0]=0;
16.   test.i[1]=8;
17.   test.i[2]=14;
18.
19.   for(int n=0; n<ArrayLen(test.i);n++)
20.   {
21.     NumOut(10, LCD_LINE4, test.i[n]);
22.     Wait(1000);
23.   }
24.}

```

Abschließend noch einige mathemati- sche Funktio- nen:

Die Initialisierung von Array in **struct** erfolgt folgendermaßen:

tan(x), sin(x), cos(x)
sinh(x), cosh(x)
arctan(x), cotan(x)

Ein Beispiel, wie die Funktionen exp, pow und sqrt eingesetzt werden können, findet sich im Beispielprogramm im Kapitel Subroutinen.

Zusammenfassung

In diesem Kapitel haben Sie etwas über die Verwendung von Variablen und Arrays erfahren. Sie können auch noch andere Datentypen wie `int` deklarieren; z.B. `short`, `long`, `byte`, `bool` und `string`. Sie haben auch gelernt, wie man Zufallszahlen erzeugt und verwendet, so dass Sie dem Roboter ein gewisses Maß an unvorhersehbarem Verhalten verleihen. Schließlich haben wir die Verwendung der `while`-Anweisung behandelt, um eine Endlosschleife zu programmieren.

In diesem Kapitel haben Sie etwas über die Verwendung von Variablen und Arrays erfahren. Sie können auch noch andere Datentypen wie `int` deklarieren; z.B. `short`, `long`, `byte`, `bool` und `string`. Sie haben auch gelernt, wie man Zufallszahlen erzeugt und verwendet, so dass Sie dem Roboter ein gewisses Maß an unvorhersehbarem Verhalten verleihen. Schließlich haben wir die Verwendung der `while`-Anweisung behandelt, um eine Endlosschleife zu programmieren.

[illegible]

4. Kontrollstrukturen

In den vorangegangenen Kapiteln haben wir die Schleifenkonstrukte **repeat** und **while** kennen gelernt. Diese Anweisungen kontrollieren die Art und Weise, wie andere Befehle/Anweisungen innerhalb eines Programms ausgeführt werden. Derartige Konstrukte bezeichnen wir als „Kontrollstrukturen“. In diesem Kapitel werden wir weitere Kontrollstrukturen kennen lernen.

Die If-Anweisung

Manchmal möchte man, dass ein Teil des Programms nur in bestimmten Situationen ausgeführt wird. In diesem Fall wird die **if**-Anweisung verwendet. Lassen Sie uns ein konkretes Beispiel nehmen. Wir werden wieder das bisherige Programm verwenden und um die **if**-Anweisung erweitern.

Wir wollen, dass der Roboter einer geraden Linie entlang fährt und dann entweder links oder rechts abbiegt. Dazu brauchen wir wieder zufällige Zahlen. Wir nehmen eine Zufallszahl, die entweder positiv oder negativ sein kann. Ist die Zahl kleiner oder gleich 0 (≤ 0) biegen wir rechts ab, anderenfalls biegen wir links ab. Hier nun das Beispielprogramm:

4.1

```

1. #define MOVE_TIME 500
2. #define TURN_TIME 360
3.
4. task main()
5. {
6.     while(true)
7.     {
8.         OnFwd(OUT_AC, 75);
9.         Wait(MOVE_TIME);
10.
11.         if (Random() <= 0) // if-Verzweigung im Programm
12.         {
13.             OnRev(OUT_A, 75);
14.         }
15.         else
16.         {
17.             OnRev(OUT_C, 75);
18.         }
19.         Wait(TURN_TIME);
20.     }
21. }
```

Die if-Anweisung ähnelt auf den ersten Blick der while-Anweisung. Wenn die Bedingung zwischen den Klammern wahr ist, wird der Teil zwischen den geschweiften Klammern ausgeführt. Andernfalls wird der Teil zwischen den geschweiften Klammern nach dem Wort `else` ausgeführt.

Was wird eigentlich gemacht? Die Funktion `Random ()` `<= 0` bedeutet, dass der mit Random erzeugte Zufallswert kleiner oder gleich 0 sein muss, damit die Bedingung *wahr* wird. Andernfalls (*else*) „überspringt“ das Programm die zur if-Anweisung gehörigen (zwischen den Klammern) Befehle und führt den else-Teil aus. Werte und Zahlen können auf unterschiedlicher Weise miteinander verglichen werden. Hier die wichtigsten Operatoren:

OPERATOR	ERLÄUTERUNG	BEISPIEL
<code>==</code>	Vergleich ob zwei Werte exakt gleich sind ¹²	<code>if (Sensor(IN_1) == 3) { }</code>
<code><</code>	Kleiner als	<code>if (Sensor(IN_1) != 3) { }</code>
<code><=</code>	Kleiner gleich	<code>if (Sensor(IN_1) < 5) { }</code>
<code>></code>	Größer als	<code>if (Sensor(IN_1) > 0) { }</code>
<code>>=</code>	Größer gleich	<code>if (Sensor(IN_1) <= 50) { }</code>
<code>!=</code>	ungleich	<code>if (Sensor(IN_1) >= 45) { }</code>

Es können auch Bedingungen wie `&&`, was soviel bedeutet wie „und“ oder `| |`, was soviel bedeutet wie „oder“, benutzt werden. Hier sind einige Beispiele:

OPERATOR	ERLÄUTERUNG	BEISPIEL
<code>&&</code>	UND	<code>if ((Sensor(IN_1) == 1) && (Sensor(IN_2) == 5)) { }</code>
<code> </code>	ODER	<code>if ((Sensor(IN_1) == 1) (Sensor(IN_2) == 5)) { }</code>
<code>true</code>	WAHR	<code>while (true)</code>
<code>false</code>	FALSCH	<code>if (ButtonPressed(3, false))</code>

Beachten Sie bitte, dass die if-Anweisung aus zwei Teilen besteht. Der erste Teil, unmittelbar nach der Bedingung, wird ausgeführt wenn die Bedingung wahr ist. Der zweite Teil (else-Teil) wird ausgeführt, wenn

¹² Diesen Ausdruck nicht mit = verwechseln. Der Ausdruck = weist einer Variablen einen neuen Wert zu.

die Bedingung falsch ist. Das Schlüsselwort `else` und der sich daran anschließende Teil ist optional. Soll beispielsweise der Roboter keine Aktion durchführen, falls die `if`-Anweisung falsch ist, kann der `else`-Teil einfach entfallen.

Die do-Anweisung (do-while Schleife) Es gibt noch andere Kontrollstrukturen, z.B. die `do`-Anweisung. Diese weist folgende Form auf:

4.2

```
1. do
2. {
3.   Anweisungen;
4. }
5. while (Bedingung);
```

Die Anweisungen zwischen den geschweiften Klammern werden so lange ausgeführt, wie die Bedingung der `while`-Schleife wahr ist. Die `do`-Anweisung hat die gleiche Form wie in der `if`-Anweisung oben beschrieben. Hier ein Beispielprogramm. Der Roboter fährt 20 Sekunden (zufällig) umher. Sind 20 Sekunden (`while (total_time < 20000);`) erreicht stoppt er.

4.3

```
1. int move_time, turn_time, total_time; //
   Variablendeklaration
2.
3. task main()
4. {
5.   total_time = 0; // Initialisierung von total_time
6.   do // Beginn der do-Anweisung
7.   {
8.     move_time = Random(1000);
9.     turn_time = Random(1000);
10.    OnFwd(OUT_AC, 75);
11.    Wait(move_time);
12.    OnRev(OUT_C, 75);
13.    Wait(turn_time);
14.    total_time += move_time;
15.    total_time += turn_time;
16.  }
17.  while (total_time < 20000); // Prüfen der Bedingung
18.  Off(OUT_AC);
19.}
```

Beachten Sie bitte, dass sich die `do`-Anweisung ähnlich der `while`-Anweisung verhält. Während allerdings in der `while`-Anweisung die Vorraussetzung vor dem Ausführen der Anweisungen geprüft wird,

Die switch-Anweisung (switch-case)

geschieht dies bei der do-Anweisung erst nach dem ersten „Durchlauf“. Die Anweisungen innerhalb der geschweiften Klammern werden somit mindestens einmal abgearbeitet.

Eine Möglichkeit, „angehäufte“ if-Anweisungen elegant umzusetzen, bietet der Befehl **switch**. Innerhalb der switch-Anweisung können verschiedene Sprungziele angegeben werden. Diese werden mit **case** gekennzeichnet.

4.4

```
1. switch(x)
2. {
3.     case 1:
4.         // Befehle ausführen wenn x gleich 1 ist
5.         break;
6.     case 2:
7.     case 3:
8.         // Befehle ausführen wenn x gleich 2 oder
           // 3 ist
9.         break;
10.    default:
11.        // Befehle ausführen wenn x nicht gleich
           // 1, 2 oder 3 ist
12.        break;
13. }
```

Wir empfehlen zuerst die Kapitel »Sensoren« und »Mehr über Sensoren« durchzugehen, bevor dieses Beispiel umgesetzt wird. Dieses Beispielprogramm initialisiert den Berührungssensor auf Port 1 (**IN_1**) mit dem Modus PULSE, wodurch der Übergang von Sensor nicht gedrückt zu Sensor gedrückt hochgezählt wird. Bei Programmstart ist dieser „Zähler auf Null“. Somit wird zunächst die **default**: Einstellung ausgeführt und ein Ton ertönt. Durch Drücken des Tastsensors fährt der Roboter vorwärts. Wird der Tastsensor dreimal gedrückt (**case 3**;) fährt der Roboter rückwärts.

4.5

```
1. task main()
2. {
3.     SetSensorTouch(IN_1);
4.     SetSensorMode(IN_1, SENSOR_MODE_PULSE);
5.
6.     while(true) {
7.         NumOut(6, LCD_LINE4, SENSOR_1);
8.
9.         switch(SENSOR_1) {
10.            case 1:
11.            case 2:
```

```

12.         OnFwd(OUT_BC, 20);
13.         break;
14.     case 3:
15.         OnRev(OUT_BC, 20);
16.         break;
17.     case 4:
18.         Off(OUT_BC);
19.         break;
20.     case 5:
21.         ClearSensor(IN_1);
22.         break;
23.
24.     default:
25.         PlaySound(4);
26.         break;
27. }
28. }
29. }

```

Die for-Anweisung

NXC bietet zu den oben beschriebenen Kontrollstrukturen noch eine weitere, die for-Schleife. Die for-Schleife ist eine Variante einer while-Schleife und wird typischerweise zum Zählen benutzt. Das folgende Programmbeispiel soll dies verdeutlichen.

```

1. task main()
2. {
3.     for(int i=0; i<10; i++)
4.     {
5.         NumOut(5, LCD_LINE2, i);
6.         Wait(200);
7.     }
8. }

```

Zusammenfassung

In diesem Kapitel haben wir zwei neue Strukturen kennen gelernt: die if-Anweisung, switch-Anweisung, die do-Anweisung und die for-Anweisung. Zusammen mit der repeat-Anweisung und der while-Anweisung, kennen wir somit mittlerweile sechs Kontrollstrukturen. Es ist sehr wichtig, dass Sie verstehen, was diese Kontrollstrukturen wirklich tun. Also versuchen Sie, sich selbst noch einige weitere Beispiele ausdenken, bevor Sie mit dem nächsten Kapitel fortfahren.

[illegible]

5. Sensoren

Natürlich können Sie auch Sensoren an Ihrem NXT anschließen, um den Roboter auf seine Umwelt reagieren zu lassen. Bevor wir damit loslegen, müssen Sie aber noch ein paar Veränderungen an Ihrem Roboter vornehmen. Als erstes bauen Sie den Berührungssensor an Ihrem NXT an. Wie schon beim Zusammenbau des Tribot folgen Sie bitte der LEGO MINDSTORMS Bauanleitung. Ihr Roboter sollte nun wie folgt aussehen:



Schließen Sie den Berührungssensor an Port (Eingang) 1 am NXT an.

Auf Sensorwerte warten

Beginnen wir mit einem sehr einfachen Programm, in dem der Roboter vorwärts fährt, bis er auf einen Gegenstand trifft. Hier ist es:

5.1

```
1. task main()
2. {
3.     SetSensor(IN_1, SENSOR_TOUCH);
4.                                     //Initialisierung des Sensors
5.     OnFwd(OUT_AC, 75);
6.     until (SENSOR_1 == 1);
7.     Off(OUT_AC);
8. }
```

Es gibt zwei wichtige Zeilen. Die erste Zeile des Programms sagt dem Roboter, welche Art von Sensor wir verwenden. `IN_1` ist die Nummer des Eingangs, an dem wir unseren Berührungssensor angeschlossen haben. Die anderen Sensoreingänge sind `IN_2`, `IN_3` und `IN_4`. `SENSOR_TOUCH` weist darauf hin, dass es sich hierbei um einen Berührungssensor (engl. Touch-Sensor) handelt. Für den Lichtsensor würden wir `SENSOR_LIGHT` schreiben. Nachdem wir den Sensor-Typ spezifiziert haben, schaltet das Programm die Motoren an und der Roboter beginnt sich zu bewegen. Die nächste Anweisung ist ein sehr nützlicher Befehl, es handelt sich hierbei um die `until`-Anweisung. Diese weist das Programm an, solange zu warten (der Roboter bewegt sich währenddessen weiter vorwärts) bis der Ausdruck innerhalb der Klammern wahr ist. Diese Bedingung sagt, dass der Wert des Sensors (`SENSOR_1`) =1 sein muss, was dann erreicht wird, wenn der Tastsensor gedrückt wird bzw. gedrückt ist. Solange der Sensor nicht gedrückt wird, liefert der Tastsensor den Wert 0. Die `until`-Anweisung wartet also so lange, bis der Tastsensor gedrückt wird. Anschließend werden beide Motoren ausgeschaltet und das Programm wird beendet.

Auf den Berührungssensor reagieren

Versuchen wir nun, den Roboter Hindernissen ausweichen zu lassen. Wenn der Roboter gegen ein Objekt stößt, lassen wir ihn ein wenig rückwärts fahren und eine Drehung vollziehen. Anschließend setzen wir die Fahrt fort. Hier ist das Beispielprogramm:

5.2

```
1. task main()
2. {
3.     SetSensorTouch(IN_1); //Initialisierung des Sensors
4.     OnFwd(OUT_AC, 75);
5.     while (true)           //Endlosschleife
6.     {
7.         if (SENSOR_1 == 1) //Abfragen des Sensors
8.         {
9.             OnRev(OUT_AC, 75);
10.            Wait(300);
11.            OnFwd(OUT_A, 75);
12.            Wait(300);
13.            OnFwd(OUT_AC, 75);
14.        }
15.    }
```

Wie in den vorherigen Beispielen haben wir zunächst die Art des Sensors initialisiert. Anschließend fährt der Roboter vorwärts. In der Endlosschleife prüfen wir, ob der Tastsensor (`SENSOR_1`) berührt wurde. Wenn ja, fährt der Roboter für 300ms zurück, biegt danach für 300ms rechts ab und fährt dann wieder geradeaus.

Lichtsensor

Neben dem Tastsensor enthält das LEGO MINDSTORM NXT Set auch einen Lichtsensor, einen Soundsensor und einen (digitalen) Ultraschallsensor. Der Lichtsensor kann in einen aktiven und einen passiven Modus versetzt werden. Im aktiven Modus emittiert eine LED-Diode rotes Licht. Im passiven Modus ist die LED-Diode ausgeschaltet. Der aktive Modus kann bei der Messung des reflektierten¹³ Lichts nützlich sein, wenn der Roboter beispielsweise einer Linie auf dem Boden folgt. Dies werden wir im nächsten Beispielprogramm versuchen. Um das folgende Experiment angehen zu können, statten Sie Ihren Tribot mit einem Lichtsensor aus. Verbinden Sie den Lichtsensor mit Eingang 3, Soundsensor mit Eingang 2 und den Ultraschallsensor auf Eingang 4, wie in der mitgelieferten Bauanleitung beschrieben.



Für das Linienfolger-Experiment benötigen wir die Testunterlage des NXT-Sets, auf dieser ist eine schwarze Linie aufgedruckt. Das Grundprinzip des Linienfolgens ist es, dass der Roboter immer versucht, an der Grenze/Kante der schwarzen Linie zu bleiben. Ist der Roboter bspw. rechts dieser Kante (also über einer weißen Fläche), dreht er solange nach links bis der Lichtsensor die schwarze Linie bzw. schwarz detektiert. Anschließend dreht der Roboter wieder nach rechts und „sucht“ die weiße Fläche. Durch diese Drehbewegungen „hangelt“ sich der Roboter entlang der (schwarz/weißen) Kante nach vorne. Hier ist ein sehr einfaches Beispielprogramm zum Folgen einer Linie. Hinweis: Das Programm nutzt einen Schwellenwert für das Linienfolgen.

¹³ Das rote Licht der LED-Diode wird von Oberflächen reflektiert. Je näher ein Objekt bzw. die Oberfläche desto sinnvoller kann es sein, den Lichtsensor im aktiven Modus zu nutzen.

5.3

```
1. #define SPEED 75
2. #define motoren OUT_BC
3. #define THRESHOLD 40
4.
5. task main ()
6. {
7.     SetSensorLight(IN_3);
8.     OnFwd(motoren, SPEED);
9.     while(true)
10.    {
11.        if(SENSOR_3 > THRESHOLD)
12.        {
13.            OnRev(OUT_C, SPEED);
14.            Off(OUT_B);
15.        }
16.        if(SENSOR_3 < THRESHOLD)
17.        {
18.            OnRev(OUT_B, SPEED);
19.            Off(OUT_C);
20.        }
21.    }
22.}
```

Zuerst wird Eingang 3 als Lichtsensor konfiguriert. Als nächstes werden die Motoren des Roboters ein und auf »Vorwärts« gestellt. Innerhalb der Endlosschleife wird der Lichtsensor abgefragt. Ist der Wert des Lichtsensors größer als der Schwellenwert (hier 40)¹⁴ nach rechts `OnRev(OUT_C, SPEED)`; Dieser Befehl wird so lange ausgeführt, bis der Lichtsensor einen niedrigeren Wert als den in der Konstanten THRESHOLD angegebenen Schwellenwert misst `SENSOR_3 <= THRESHOLD`; Wird nun ein Wert unterhalb des Werts 40 gemessen, dreht der Roboter nach links, bis der gemessene Wert wieder über den als THRESHOLD definierten Wert ist. Anschließend beginnt das „Spiel“ von vorne.

Wie Sie sehen können, sind die Bewegungen des Roboters nicht sehr flüssig, versuchen Sie anstatt `Off(OUT_C)` und `Off(OUT_B)` `Float(OUT_C)` und `Float(OUT_B)`.

¹⁴ Wir verwenden hier eine Konstante, diese kann somit leicht an das Umgebungslicht angepasst werden. Jedes Mal wenn sich die Lichtverhältnisse ändern z.B. Deckenbeleuchtung, Sonneneinwirkung etc. muss ggf. der Schwellenwert angepasst werden.

Zum Messen des Umgebungslichts im passiven Modus, mit ausgeschaltetem LED Licht – konfigurieren Sie den Sensor wie folgt:

5.4

```
1. SetSensorType(IN_3, IN_TYPE_LIGHT_INACTIVE);
2. SetSensorMode(IN_3, IN_MODE_PCTFULLSCALE);
3. ResetSensor(IN_3);
```

Ein erweitertes (besseres) Programm zum Folgen einer Linie finden Sie auf der beigelegten CD-ROM.

Sound Sensor

Mit dem Soundsensor¹⁵ können Sie Ihren NXT auf Geräusche reagieren lassen! Wir werden ein Programm schreiben, das auf ein lautes Geräusch wartet. Der Roboter bewegt sich anschließend und stoppt falls der Soundsensor erneut ein lautes Geräusch wahrnimmt. Schließen Sie bitte den Soundsensor, wie in der Tribot-Bauanleitung beschrieben, an den Eingang 2 an.

Beispielprogramm: Wenn ein lautes Geräusch auftritt, fährt der Roboter geradeaus, bis er von einem weiteren Geräusch gestoppt wird.

5.5

```
1. #define THRESHOLD 40
2. #define MIC SENSOR_2
3.
4. task main()
5. {
6.   SetSensorSound(IN_2);
7.   while(true)
8.   {
9.     until(MIC > THRESHOLD);
10.    OnFwd(OUT_AC, 75);
11.    Wait(300);
12.    until(MIC > THRESHOLD);
13.    Off(OUT_AC);
14.    Wait(300);
15.  }
16.}
```

Wir definierten zunächst einen Schwellenwert (THRESHOLD Konstante) und einen Platzhalter für `SENSOR_2`. In der main Task initialisieren wir

¹⁵ Soundsensor ist streng genommen nicht richtig übersetzt, da der Sensor selbst keine Töne erzeugen kann, sondern nur Geräusche detektiert. Der Soundsensor ist demnach eher ein „db-Meter“.

den Soundsensor auf Port/Ausgang 2, anschließend starten wir eine Endlosschleife.

Mit der `until`-Anweisung wird das Programm angewiesen, so lange zu warten, bis die gemessene Lautstärke größer ist als der von uns festgelegte Schwellenwert. Hinweis: `SENSOR_2`, ist hier nicht nur ein Name, sondern auch ein Makro, der die Werte des Soundsensor zurück liefert.

Der `wait` -Befehl wurde eingefügt, da ansonsten der Roboter ständig starten und stoppen würde. Der Prozessor des NXT ist in der Tat so schnell, dass das Abarbeiten der Befehle zwischen den beiden `until`-Anweisungen nur wenige Millisekunden in Anspruch nimmt. Sie können gerne versuchen, die beiden `wait` -Befehle auszukommentieren. Eine Alternative zu der Verwendung der `until`-Anweisung, um auf das Eintreten eines Ereignisses (hier lautes Geräusch) zu warten, wäre die `while`-Anweisung. Hierfür würde es genügen, die Bedingung innerhalb der Klammern folgendermaßen zu ändern:

```
while (MIC <= THRESHOLD) ;
```

Viel mehr gibt es über die analogen NXT Sensoren nicht zu wissen. Sie sollten sich nur daran erinnern, dass die Sensoren für Licht und Sound Werte zwischen 0 und 100 zurückgeben.

Ultraschall-sensor

Der Ultraschallsensor arbeitet ähnlich einem Sonar: Man könnte es folgendermaßen beschreiben: Der Sensor schickt (kegelförmige) Schallwellen aus und misst die Zeit, die sie benötigen, um von einem Objekt zurückgeworfen zu werden. Der Ultraschallsensor ist ein digitaler Sensor. Dies bedeutet, dass er direkt die Sensorwerte analysiert und diese an den NXT weitergibt. Mit diesem Sensor kann Ihr Roboter „sehen“ und somit Hindernisse erkennen ehe er dagegen fährt, wie dies bspw. mit dem Tastsensor der Fall ist.¹⁶

5.6

```
1. #define NEAR 15 //Definieren ab welchem Abstand auf ein
2.                //Hindernis reagiert wird; in cm
3. task main()
4. {
5.     SetSensorLowspeed(IN_4);
6.     while(true)
7.     {
8.         OnFwd(OUT_AC, 50);
```

¹⁶ Unter: <http://www.robota-home.de/de/was-bietet-robota/robota-reihe/robota-thema-hardware-des-lego-mindstorms-nxt-systems> finden Sie eine detaillierte Beschreibung der Sensoren.

```

9.     while (SensorUS (IN_4) > NEAR);
10.    Off (OUT_AC);
11.    OnRev (OUT_C, 100);
12.    Wait (800);
13.  }
14.}

```

Wir initialisieren den Ultraschallsensor auf Eingang 4. Innerhalb der Endlosschleife lassen wir den Roboter so lange gerade aus fahren, bis der Ultraschallsensor ein Hindernis unterhalb des Abstands von 15cm erkennt. Anschließend stoppt der Roboter kurz, führt eine Ausweichbewegung durch und fährt weiter.

NXT-Knopf als Sensor

Auch die Knöpfe des NXT lassen sich als Sensoren verwenden.

`bool ButtonPressed(int button)` überprüft, ob der Knopf (button) auf dem NXT gerade gedrückt wird, und gibt einen booleschen Wert zurück.

Jeder Knopf hat eine Nummer und eine Konstante (Bezeichnung):

NUMMER	BEZEICHNUNG	KONSTANTE
1: rechts	rechter grauer Pfeilknopf	BTNRIGHT
2: links	linker grauer Pfeilknopf	BTNLEFT
3: mitte	mittlerer, oranger Knopf	BTNENTER

5.7

```

1. task main()
2. {
3.   if (ButtonPressed(2, false))
4.   {
5.     OnFwd (OUT_A, 30);
6.     Wait (100);
7.     Off (OUT_A);
8.   }
9. }

```

NXT 2.0 Farbsensor

Im NXT 2.0 Set ist statt eines Lichtsensors ein Farbsensor enthalten. Dieser Sensor liefert einen Wert, der die gemessene Farbreflexion darstellt. Der Sensor kann zudem durch seine drei integrierten, farbigen LEDs als Lampe genutzt werden.

Der Sensor wird mit `SetSensorColorFull(SensorPort)` initialisiert. Mit:

- `SetSensorColorBlue(SensorPort)`,
- `SetSensorColorGreen(SensorPort)`,
- `SetSensorColorRed(SensorPort)` und
- `SetSensorColorNone(SensorPort)`

können die weiteren Modi des Sensors initialisiert werden, so dass nur die gewünschte LED des Sensors leuchtet. Das folgende Beispielprogramm liest den gemessenen Farbwert und gibt diesen auf dem Display aus.

5.8

```
1. #define COLORSENSOR SENSOR_2
2.
3. task main()
4. {
5.     SetSensorColorFull(IN_2);
6.     while(true)
7.     {
8.         NumOut(50, LCD_LINE1, COLORSENSOR);
9.     }
10. }
```

NXT Infrarot-sensor IRSeeker V2

Ein weiterer Sensor, der beispielsweise zum Finden bestimmter Standorte oder Objekte (Infrarot-Ball) benutzt werden kann, ist der Infrarotsensor von HiTechnic¹⁷. Dieser Sensor kann ein Infrarotsignal verschiedenen Richtungen zuordnen. Die Funktion `ReadSensorHTIRSeeker2DC` teilt den Radius des IR-Sensors in fünf Sektoren auf (s1 bis s5) und weist diesen den jeweiligen, gemessenen IR-Wert zu. Die hier verwendete Funktion, hat den Zusatz DC, der bei ungepulstem IR-Licht genutzt werden sollte. Bei gepulstem IR-Licht (z.B. beim IR-Ball beim RoboCupJunior –Soccer) wird DC durch den Zusatz AC ersetzt.

5.9

```
1. int dir, s1, s2, s3, s4, s5;
2.
3. task seeking()
4. {
5.     while(true) {
6.         OnFwd(OUT_B, (s3+s4+s5)/2);
7.         OnFwd(OUT_C, (s1+s2+s3)/2);
8.     }
```

¹⁷ <http://www.hitechnic.com/cgi-bin/commerce.cgi?preadd=action&key=NSK1042>

```
9. }
10.
11. task main()
12. {
13.     SetSensorLowSpeed(S1);
14.     ReadSensorHTIRSeeker2DC(S1, dir, s1, s2, s3, s4, s5);
15.
16.     Precedes(seeking);
17. }
```

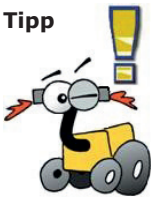
Eine Beschreibung des RFID Sensor der Firma codatex finden Sie hier:
<http://www.codatex.com/index.php?NCX>

Eine Beschreibung weiterer HiTechnic Sensoren finden Sie hier:
<https://www.hitechnic.com/products>

Zusammenfassung

In diesem Kapitel haben wir gesehen, wie wir die im NXT-Set enthaltenen Sensoren benutzen und einsetzen können. Ebenso haben wir den sinnvollen Einsatz von until- und while-Anweisungen im Zusammenhang mit Sensoren kennen gelernt.

Tipp



Ich empfehle Ihnen mehrere unterschiedliche Programme zu schreiben. Sie haben nun alle nötigen Kenntnisse, um Ihrem Roboter ein komplexes Verhalten zu verleihen.

Notizen:

6. Tasks und Subroutinen

Bis jetzt bestanden alle unsere Programme aus einem einzigen Task. NXC Programme können aber auch aus mehreren Tasks bestehen. Es ist ebenso möglich, Programmteile in so genannten Subroutinen „auszulagern“, die wiederum an unterschiedlichen Stellen innerhalb eines Programms verwendet werden können. Die Verwendung von Task und Subroutinen macht Ihr Programm übersichtlicher, verständlicher und auch kompakter. In diesem Kapitel werden wir uns mit den verschiedenen Einsatzmöglichkeiten von Tasks und Subroutinen befassen.

Tasks

Ein NXC Programm kann maximal 255 Tasks beinhalten. Jeder Task muss einen eigenen Namen haben. Der main-Task muss immer vorhanden sein, da es der Task ist, der vom Roboter als erstes ausgeführt wird. Die anderen Tasks können nur von einem „laufenden“ Task aufgerufen werden. Der main-Task muss ausgeführt werden bevor andere Tasks starten können. Tasks können auch parallel/gleichzeitig¹⁸ ausgeführt werden.

Lassen Sie uns die Verwendung von Tasks näher betrachten. Wir wollen ein Programm schreiben, in dem der Roboter ein Quadrat fährt. Dieses Mal soll der Roboter aber auch auf Hindernisse reagieren können. Diese beiden Eigenschaften in einer einzigen Task zu programmieren, ist nicht gerade einfach, da der Roboter zwei Sachen zur gleichen Zeit machen muss: Ein Quadrat fahren (das heißt, Motoren An/Aus Vor und Zurück schalten) und die Sensoren abfragen. Es empfiehlt sich deshalb, zwei Tasks zu verwenden. Der erste Task für das Quadrat, der zweite Task für das Abfragen der Sensoren. Hier ist das Beispielprogramm:

6.1

```
1. mutex moveMutex;  
2.  
3. task move_square()  
4. {  
5.     while (true)  
6.     {  
7.         Acquire(moveMutex);  
8.         OnFwd(OUT_AC, 75);  
9.         Wait(1000);  
10.        OnRev(OUT_C, 75);  
11.        Wait(500);
```

¹⁸ Da die Befehle innerhalb der verschiedenen Tasks sehr schnell nacheinander ausgeführt werden, erscheint dies also ob diese parallel ausgeführt werden.

```

12.     Release(moveMutex);
13. }
14.}
15.
16.task check_sensors()
17.{
18.    while (true)
19.    {
20.        if (SENSOR_1 == 1)
21.        {
22.            Acquire(moveMutex);
23.            OnRev(OUT_AC, 75);
24.            Wait(500);
25.            OnFwd(OUT_A, 75);
26.            Wait(500);
27.            Release(moveMutex);
28.        }
29.    }
30.}
31.
32.task main()
33.{
34.    Precedes(move_square, check_sensors);
35.    SetSensorTouch(IN_1);
36.}

```

Der main-Task initialisiert den Sensor-Typ, startet die Tasks `check_sensors` und `move_square` und fügt beide Tasks in die Warteschlange des Prozessors, danach endet die main-Task. Der Task `move_square` veranlasst den Roboter endlos ein Quadrat zu fahren. Der Task `check_sensors` kontrolliert ob der Tastsensor betätigt wurde und wenn ja, macht der Roboter eine Ausweichbewegung.

Es ist sehr wichtig, sich daran zu erinnern, dass beide Aufgaben im selben Augenblick beginnen und dass dies zu einem unerwarteten Verhalten des Roboters führen kann, wenn beide Tasks versuchen, gleichzeitig die Motoren zu steuern.

Um diese Probleme zu vermeiden, wird eine etwas „merkwürdige“ Art einer Variablen deklariert - Mutex (mutex ist ein Akronym und steht für eine gegenseitige (mutual) Ausgrenzung (exclusion)). Auf diese Variablenart kann nur mit den Funktionen `Acquire` und `Release` zugegriffen werden. Durch diese beiden Funktionen wird sichergestellt, dass auf „kritische“ Programmzeilen, die zwischen `Acquire` und `Release` stehen, nur von einem Task (zu einer Zeit) zugegriffen werden kann, beispielsweise Motorenbefehle.

Diese Mutex-Variablen sind sogenannte Semaphore¹⁹. Die Programmierung dieser Technik wird auch nebenläufige Programmierung genannt. Auf diese Art der Programmierung wird in Kapitel 10 im Detail eingegangen.

Subroutinen Manchmal benötigen Sie das gleiche Codefragment, z.B. das Fahren einer 90° Kurve - an mehreren Stellen in Ihrem Programm. In diesem Fall können Sie das Codefragment in eine Subroutine (engl. für Unterprogramm) auslagern und diesem Unterprogramm einen Namen geben. Jetzt können Sie diese Programmzeilen einfach durch Aufruf, des (Namens) Unterprogramms, an einer beliebigen Stelle im Programm ausführen. Ein Beispielprogramm:

6.2

```
1. void turn_around(int pwr) //Anlegen einer Subroutine
2. {
3.     OnRev(OUT_C, pwr); Wait(900);
4.     OnFwd(OUT_AC, pwr);
5. }
6.
7. task main()
8. {
9.     OnFwd(OUT_AC, 75);
10.    Wait(1000);
11.    turn_around(75);           //Aufruf der Subroutine
12.    Wait(2000);
13.    turn_around(75);         //Aufruf der Subroutine
14.    Wait(1000);
15.    turn_around(75);         //Aufruf der Subroutine
16.    Off(OUT_AC);
17.}
```

In diesem Programm haben wir eine Subroutine Namens `turn_around` definiert. Diese veranlasst den Roboter sich um seinen Mittelpunkt zu drehen. In der `main`-Task wird die Subroutine dreimal aufgerufen. Beachten Sie, dass der Aufruf der Subroutine durch Schreiben des Namens (hier `turn_around`) gefolgt von einer Übergabe eines Parameters (dieser steht in Klammern; hier `75`) erfolgt. Wenn einer Subroutine keine Parameterübergabe benötigt, enthält die Klammer keine Argumente z.B. `turn_around()`.

Soll der aufrufenden Subroutine kein Wert zurückgegeben werden (`return xy`) muss als Typ der Wert `void` angegeben werden. Der Rückgabewert bestimmt den Typ der Subroutine – sprich: Ist der Rückgabewert eine Ganzzahl `int` wird der Subroutine `int` vorangestellt (`int turn_around()`).

¹⁹ Laut Wikipedia: Semaphor (Informatik), eine Datenstruktur zur Synchronisation von Prozessen [Juli, 2009]

Der große Vorteil von Subroutinen ist, dass sie nur einmal im (Flash-) Speicher des NXT gespeichert werden und somit Speicherplatz gespart wird. Ist die Subroutine sehr kurz, können sogenannte Inline-Funktionen benutzt werden. Diese werden nicht separat gespeichert, sondern (während des Kompilierens) an die benötigten Programmstellen kopiert (und können das Programm extrem „aufblähen“. Dies benötigt zwar mehr Speicherplatz, dafür gibt es aber keine Begrenzung, wie viele Inline-Funktionen ein Programm enthalten kann. Inline-Funktionen werden wie folgt deklariert:

6.3

```
1. inline int Name( Args )
2. {
3.     //body;
4.     return x*y;
5. }
```

Definition und Aufruf von Inline-Funktionen sind die gleichen wie bei Subroutinen. Das obige Beispielprogramm nun mit einer Inline-Funktion:

6.4

```
1. inline void turn_around()//Deklaration der Inline-
                               Funktion
2. {                               // ohne Parameter
3.     OnRev(OUT_C, 75);
4.     Wait(900);
5.     OnFwd(OUT_AC, 75);
6. }
7.
8. task main()
9. {
10.    OnFwd(OUT_AC, 75);
11.    Wait(1000);
12.    turn_around();    //Aufruf der Inline-Funktion
13.    Wait(2000);
14.    turn_around();    //Aufruf der Inline-Funktion
15.    Wait(1000);
16.    turn_around();    //Aufruf der Inline-Funktion
17.    Off(OUT_AC);
18.}
```

Das obige Beispiel können wir erweitern, indem wir die Zeit für die Drehung (`turntime`) und die Geschwindigkeit (`pwr`) als Argumente beim Aufruf der Inline-Funktion übergeben, wie im folgenden Beispielprogramm:

6.5

```
1. inline void turn_around(int pwr, int turntime)
2. {
3.     OnRev(OUT_C, pwr);
4.     Wait(turntime);
5.     OnFwd(OUT_AC, pwr);
6. }
7.
8. task main()
9. {
10.    OnFwd(OUT_AC, 75);
11.    Wait(1000);
12.    turn_around(75, 2000); //Aufruf der Inline-Funktion
13.    Wait(2000);
14.    turn_around(75, 500);
15.    Wait(1000);
16.    turn_around(75, 3000);
17.    Off(OUT_AC);
18.}
```

Beachten Sie, dass in der Klammer hinter dem Namen der Inline-Funktion, das/die Argument/e der Funktion stehen. Im Beispielprogramm sind diese Parameter als Integer (Ganzzahlen) deklariert worden. Es können aber auch andere Variablen-Typen (z.B. `char`, `long` etc.) deklariert werden. Wenn mehrere Parameter übergeben werden, müssen diese durch Komma getrennt werden.

6.6

```
1. inline int turn_around(int pwr, int turntime)
2. {
3.     int turn =    int pwr + int turntime
4.     return turn;
5. }
6.
7. task main()
8. {
9.     OnFwd(OUT_AC, 75);
10.    Wait(turn_around(75, 200);) //Aufruf der Inline-
                                Funktion
11.    Off(OUT_AC);
12.}
```

Hinweis: Hier noch ein Beispiel zur Verwendung der Techniken *call by value* (Werteparameter) und *call by reference* (Referenzparameter):

call by value → `int mult (int x);`

Beim Aufruf der Subroutine wird eine Kopie der Übergabevariablen (`int x`) angelegt.

call by reference → `void mult (int &x);`

Beim Aufruf der Subroutine wird eine Referenz der Übergabevariablen (`int &x`) übergeben. Es wird die Speicheradresse der Variablen übergeben.

Folgende zwei Beispiele führen zum gleichen Ergebnis, einmal mit call by value, einmal mit call by reference:

6.7

```

1.int squareByValue(int x)
2.{
3.  return x * x;
4.}
5.
6.void squareByReference(int &x)
7.{
8.  x = x * x;
9.}
10.task main() {
11.  int x = 5;
12.  int y,z;
13.  y = squareByValue(x);
14.  NumOut(0, LCD_LINE1, x); // Ausgabe der x-Variablen
15.  NumOut(30, LCD_LINE1, y); // Ausgabe der y-Variablen
16.
17.  squareByReference(x);
18.  NumOut(30, LCD_LINE2, x); // Ausgabe der y-Variablen
19.  Wait(5000);
20.}
```

Das Programm gibt nun folgende Werte aus:

1 Zeile 5 25

2 Zeile 25

Makros Definieren

Es gibt noch einen weiteren Weg Codefragmenten einen Namen zu geben. In NXC können Makros (nicht zu verwechseln mit den Makros in BricsCC) definiert werden. Wie wir bereits gesehen haben, können Konstanten wie folgt definiert werden: `#define` Nun können wir aber jedes beliebige Codefragment wie folgt definieren:

6.9

```
1. #define turn_around \  
2.   OnRev(OUT_B, 75); Wait(3400); OnFwd(OUT_AB, 75);  
3.  
4. task main()  
5. {  
6.   OnFwd(OUT_AB, 75);  
7.   Wait(1000);  
8.   turn_around;  
9.   Wait(2000);  
10.  turn_around;  
11.  Wait(1000);  
12.  turn_around;  
13.  Off(OUT_AB);  
14.}
```

Nach der `#define`-Anweisung `turn_around` steht das Wort `turn_around` für die darauf folgende Zeile. Wann immer jetzt `turn_around`, geschrieben wird, wird dies durch

```
OnRev(OUT_B, 75); Wait(3400); OnFwd(OUT_AB, 75);
```

ersetzt. Beachten Sie, dass der Text in eine Zeile geschrieben wird. (Es gibt auch Möglichkeiten, eine `#define`-Anweisung über mehrere Zeilen zu schreiben, dies wird aber nicht empfohlen.)

Define-Anweisungen sind tatsächlich sehr viel mächtiger. Ihnen können auch Parameter übergeben werden. Zum Beispiel können wir die Drehzeit als Parameter übergeben. Hier ist ein Beispiel, in dem wir vier Makros, für vorwärts fahren, für rückwärts fahren, für eine Links- und eine Rechtsdrehung definieren. Jede dieser Define-Anweisung hat zwei Argumente: Die Geschwindigkeit (s) und die Zeit (t).

6.10

```
1. #define turn_right(s,t) \  
2.   OnFwd(OUT_A, s); OnRev(OUT_B, s); Wait(t);  
3. #define turn_left(s,t) \  
4.   OnRev(OUT_A, s); OnFwd(OUT_B, s); Wait(t);  
5. #define forwards(s,t) OnFwd(OUT_AB, s); Wait(t);  
6. #define backwards(s,t) OnRev(OUT_AB, s); Wait(t);
```

```

7.
8. task main()
9. {
10. backwards(50,10000);
11. forwards(50,10000);
12. turn_left(75,750);
13. forwards(75,1000);
14. backwards(75,2000);
15. forwards(75,1000);
16. turn_right(75,750);
17. forwards(30,2000);
18. Off(OUT_AB);
19.}

```

Einbindung ausgelagerten Programm- codes

Um ein größeres Programm übersichtlich zu halten, kann zu den bereits eingeführten Möglichkeiten auch der `include` Befehl (`#include „PROGRAMMNAME.nxc“`) verwendet werden, um Programmcode (Methoden, Funktionen etc.) im (Haupt-)Programm einzubinden.

Das main-Programm sieht demnach wie folgt aus:

6.11

```

1. #include "startScreen.h"
2.
3. task main(){
4. // initialisiere
5. startScreen();
6. while (true)
7. {
8. // Programm
9. }
10.}

```

Das main-Programm bindet die Methode `checkStart` des „Programms“ `subroutine_sensors.nxc` ein.

6.12

```

1. void startStart()
2. {
3. while (!ButtonPressed(BTNCNTER, false))
4. {
5. TextOut(0,LCD_LINE1, "Zum Starten");
6. TextOut(0,LCD_LINE2, "bitte ENTER");
7. TextOut(0,LCD_LINE3, "druecken");
8. }
9. ClearScreen();
10.}

```


7. Musik komponieren

Der NXT besitzt einen eingebauten Lautsprecher, dieser kann sowohl Töne, als auch Musikdateien wiedergeben. Dies ist vor allem dann nützlich, wenn der NXT Ihnen mitteilen soll, dass ein bestimmtes Ereignis eingetreten ist. Es kann aber auch sonst witzig sein, wenn Ihr Roboter Musik macht oder spricht, während er gerade umher fährt.

Abspielen von Musikdateien

BricxCC besitzt ein Konvertierungsprogramm, welches .wav-Dateien in für den NXT verwendbare .rso-Dateien konvertiert. Dies kann über das Menü *Tools* → *Sound conversion* ausgeführt werden.

Mit einem weiteren Programm (NXT memory browser) können die .rso-Dateien auf den NXT übertragen und dort gespeichert werden. Dieses kann über das Menü *Tools* → *NXT Explorer* ausgeführt werden.

Mit dem folgenden Befehl können die .rso-Dateien aus einem Programm heraus abgespielt werden:

```
PlayFileEx(filename, volume, loop)
```

Die Parameter sind filename (Dateiname), volume (Lautstärke), von 0 bis 4 und loop (Schleife). Der letzte Parameter wird auf 1 (TRUE) gesetzt, falls die Datei erneut abgespielt werden soll oder auf 0 (FALSE), falls die Musikdatei ein einziges Mal gespielt werden soll.

7.1

```
1. #define TIME 200
2. #define MAXVOL 4
3. #define MINVOL 1
4. #define MIDVOL 3
5. #define pause_4th Wait(TIME)
6. #define pause_8th Wait(TIME/2)
7. #define note_4th \
8.   PlayFileEx("! Click.rso",MIDVOL,FALSE); pause_4th
9. #define note_8th \
10.  PlayFileEx("! Click.rso",MAXVOL,FALSE); pause_8th
11.
12.task main()
13.{
14.  PlayFileEx("! Startup.rso",MINVOL,FALSE);
15.  Wait(2000);
16.  note_4th;
17.  note_8th;
18.  note_8th;
```

```
19. note_4th;
20. note_4th;
21. pause_4th;
22. note_4th;
23. note_4th;
24. Wait(100);
25.}
```

Dieses nette Programm spielt zuerst die Start-Melodie, dann werden die anderen Standard-Klick-Töne gespielt. Versuchen Sie Änderungen der Lautstärke-Einstellungen etc. vorzunehmen.

Spielen von Musik

Um einen Ton zu erzeugen, können Sie folgenden Befehl verwenden.

`PlayToneEx(frequency, duration, volume, loop?)`

Dieser Befehl hat vier Parameter. Der erste ist die Frequenz in Hertz, der zweite bestimmt die Dauer des Tons (in 1/1000 einer Sekunde, wie die Wartezeit) die letzten beiden Parameter kennen Sie ja bereits. `PlayToneEx(frequency, duration)` kann auch verwendet werden, falls die Lautstärke über das NXT-Menü bestimmt werden soll und falls keine Wiederholung erfolgt.

Hier sehen Sie eine Tabelle nützlicher Frequenzen:

SOUND	3	4	5	6	7	8	9
H	247	494	988	1976	3951	7902	
A#	233	466	932	1865	3729	7458	
A	220	440	880	1760	3520	7040	14080
G#		415	831	1661	3322	6644	13288
G		392	784	1568	3136	6272	12544
F#		370	740	1480	2960	5920	11840
F		349	698	1397	2794	5588	11176
E		330	659	1319	2637	5274	10548
D#		311	622	1245	2489	4978	9956
D		294	587	1175	2349	4699	9398
C#		277	554	1109	2217	4435	8870
C		262	523	1047	2093	4186	8372

Wie im Falle von `PlayFileEx`, wartet der NXT nicht darauf, bis ein Ton „fertig“ ist. Sollten Sie also mehrere Töne in einer Zeile nutzen, dann fügen Sie am besten den `wait`-Befehl ein. Hier ein Programmbeispiel:²⁰

7.2

```

1. #define VOL 3
2.
3. task main()
4. {
5.     PlayToneEx(262,400,VOL,FALSE); Wait(500);
6.     PlayToneEx(294,400,VOL,FALSE); Wait(500);
7.     PlayToneEx(330,400,VOL,FALSE); Wait(500);
8.     PlayToneEx(294,400,VOL,FALSE); Wait(500);
9.     PlayToneEx(262,1600,VOL,FALSE); Wait(2000);
10.}

```

Sie können „Musikstücke“ leicht selbst komponieren, indem Sie das *Brick Piano*, welches ebenfalls in BricxCC enthalten ist, nutzen. Wenn Sie möchten, dass Ihr Roboter, während er umher fährt, Musik spielt, empfiehlt es sich separate Tasks zu nutzen. Hier ein Programmbeispiel eines Roboters, der vor und zurück fährt und währenddessen Musik macht:

7.3

```

1. task music()
2. {
3.     while (true)
4.     {
5.         PlayTone(262,400); Wait(500);
6.         PlayTone(294,400); Wait(500);
7.         PlayTone(330,400); Wait(500);
8.         PlayTone(294,400); Wait(500);
9.     }
10.}
11.
12.task movement()
13.{
14.    while(true)
15.    {
16.        OnFwd(OUT_AC, 75); Wait(3000);
17.        OnRev(OUT_AC, 75); Wait(3000);
18.    }
19.}
20.
21.task main()
22.{
23.    Precedes(music, movement);
24.}

```

²⁰ Zur besseren Übersichtlichkeit wurden die `Wait`-Befehle in eine Zeile mit den Musik- und Motorbefehlen geschrieben.

Zusammenfassung

In diesem Kapitel haben Sie gelernt, wie man mit dem NXT Musik macht bzw. Musikdateien abspielt. Ebenfalls haben Sie gesehen, wie separate Tasks hierfür genutzt werden können.

Notizen:

[illegible]

8. Mehr über Motoren

Es gibt eine Reihe von zusätzlichen Motor-Befehlen, die Sie verwenden können, um die Motoren noch genauer zu steuern. In diesem Kapitel werden wir folgende Befehle näher betrachten: `ResetTachoCount`, `Coast (Float)`, `OnFwdReg`, `OnRevReg`, `OnFwdSync`, `OnRevSync`, `RotateMotor`, `RotateMotorEx`, und die grundlegenden Konzepte eines PID-Reglers.

Sachtes bremsen

Wenn Sie den `Off ()`-Befehl verwenden, stoppt der Servomotor sofort, der Motor bremst und hält die Position.

Es ist aber auch möglich, die Motoren sanft abzubremsen, quasi auslaufen zu lassen. Hierfür können Sie die Befehle `Float ()` oder `Coast ()` verwenden, beide Befehle lassen den Motor auslaufen. Hier ist ein einfaches Beispiel, das die Verwendung des `Float`-Befehls veranschaulicht. Zuerst stoppt (bremst) der Roboter, nach dem anschließenden Weiterfahren lässt er die Motoren auslaufen. Beachten Sie den Unterschied, dieser ist je nach Art und Bauweise des Roboters beträchtlich.

8.1

```
1. task main()
2. {
3.     OnFwd(OUT_AC, 75);
4.     Wait(500);
5.     Off(OUT_AC);
6.     Wait(1000);
7.     OnFwd(OUT_AC, 75);
8.     Wait(500);
9.     Float(OUT_AC);
10. }
```

Fortgeschrittene Befehle

Die Befehle `OnFwd ()` und `OnRev ()` sind die einfachsten Routinen um die Motoren zu steuern.

Die NXT-Servomotoren haben einen eingebauten Encoder, der es erlaubt, die Position der Achse und die Geschwindigkeit des Motors sehr genau anzusteuern.

Wenn Sie möchten, dass Ihr Roboter „perfekt“ geradeaus fährt, können Sie die Motoren synchronisieren. NXC besitzt eine Funktion, die es ermöglicht, dass zwei vorher ausgewählte Motoren „gemeinsam“ laufen und aufeinander warten, wenn einer etwas langsamer oder gar blockiert ist. In ähnlicher Weise können Sie zwei Motoren synchronisieren

um eine prozentgenaue Lenkung nach links oder rechts zu vollziehen. Es gibt viele Befehle um die Möglichkeiten der NXT-Servomotoren voll zu nutzen.

Der Befehl: `OnFwdReg('ports', 'speed', 'regmode')` steuert die Motoren über die Parameter „ports“ „speed“ und den (Regulierungsmodus) „regmode“.

Es gibt drei Regulierungsarten:

`OUT_REGMODE_IDLE` → keine Regelung

`OUT_REGMODE_SPEED` → die/der Motor wird über die Geschwindigkeit reguliert

`OUT_REGMODE_SYNC` → zwei Motoren werden mit einander synchronisiert

`OUT_REGMODE_POS` → zwei Motoren werden über die Position reguliert

Der Befehl: `OnRevReg()` fungiert auf dieselbe Art wie `OnFwdReg`, nur für die umgekehrte Richtung.

8.2

```
1. task main()
2. {
3.   OnFwdReg(OUT_AC, 50, OUT_REGMODE_IDLE);
4.   Wait(2000);
5.   Off(OUT_AC);
6.   PlayTone(4000, 50);
7.   Wait(1000);
8.   ResetTachoCount(OUT_AC);
9.   OnFwdReg(OUT_AC, 50, OUT_REGMODE_SPEED);
10.  Wait(2000);
11.  Off(OUT_AC);
12.  PlayTone(4000, 50);
13.  Wait(1000);
14.  OnFwdReg(OUT_AC, 50, OUT_REGMODE_SYNC);
15.  Wait(2000);
16.  Off(OUT_AC);
17.}
```

Dieses Programm veranschaulicht ziemlich gut wie sich die verschiedenen Ansteuerungsarten auswirken. Zur Demonstration nehmen Sie Ihren Roboter am besten in die Hand:

1. (IDLE mode), stoppen Sie ein Rad – Sie werden nichts merken.
2. (SPEED mode), versuchen Sie ein Rad mit der Hand zu verlangsamen – sie werden merken, wie der NXT versucht, diese

Verlangsamung durch mehr Erhöhung der Geschwindigkeit auszugleichen. Dieser Modus versucht die Geschwindigkeit konstant zu halten.

3. (SYNC mode), wenn Sie ein Rad verlangsamen, werden Sie bemerken, wie sich das andere Rad anpasst und auch seine Geschwindigkeit verringert.

Der Befehl: `OnFwdSync ('outputs', 'pwr', 'turnpct')` ist der gleiche Befehl wie `OnFwdReg()` nur eben im Synchronisationsmodus. Dies bedeutet, dass der „Steuerungs-“ Parameter „turnpct“ Prozentual (von -100 bis +100) angegeben werden kann.

Der Befehl: `OnRevSync()` ist der gleiche wie `OnFwdSync` nur in umgekehrter Richtung.

Das folgende Programmbeispiel veranschaulicht diese drei Befehle, verändern Sie die Parameter und sehen Sie welche Auswirkungen dies mit sich bringt.

8.3

```

1. task main()
2. {
3.     PlayTone(5000,30);
4.     OnFwdSync(OUT_AC,50,0);
5.     Wait(1000);
6.     PlayTone(5000,30);
7.     OnFwdSync(OUT_AC,50,20);
8.     Wait(1000);
9.     PlayTone(5000,30);
10.    OnFwdSync(OUT_AC,50,-40);
11.    Wait(1000);
12.    PlayTone(5000,30);
13.    OnRevSync(OUT_AC,50,90);
14.    Wait(1000);
15.    Off(OUT_AC);
16.}

```

Schließlich können die Motoren so eingestellt werden, dass diese sich um eine begrenzte Gradzahl drehen (eine volle Radumdrehung entspricht 360 Grad).

Die beiden folgenden Befehle ändern die Motorrichtung durch die Änderung des Vorzeichens der Geschwindigkeit bzw. durch die Änderung des Vorzeichens des Winkels: Dies bedeutet, wenn das Vorzeichen der Geschwindigkeit und des Winkels gleich sind, dreht sich der Motor vorwärts. Unterscheiden sich die beiden Vorzeichen, dreht sich der Motor in die entgegengesetzte Richtung.

Der Befehl: `RotateMotor` (`'outputs'`, `'pwr'`, `'degrees'`) benötigt die Parameter „ports“, (Anschluss des Motors) „speed“ (Geschwindigkeit auf einer Skala von 0 bis +100) und „degrees“.

8.4

```
1. task main()
2. {
3.     RotateMotor(OUT_AC, 50, 360);
4.     RotateMotor(OUT_C, 50, -360);
5. }
```

`RotateMotorEx` (`'outputs'`, `'pwr'`, `'angel'`, `'turnpct'`, `'sync'`, `'stop'`) ist eine Erweiterung des vorherigen Befehls, mit dem Sie zwei Motoren synchronisieren können (z. B. OUT_AC). Zusätzlich zur Angabe des „turnpct“ kann nun ein boolean Flag (`true` oder `false`) für die Synchronisierung gesetzt werden und Sie können bestimmen (ebenfalls mit einem boolean Flag), ob der Motor nach der in „degree“ angegebenen Rotation abgebremst (gestoppt) werden soll.

8.5

```
1. task main()
2. {
3.     RotateMotorEx(OUT_AC, 50, 360, 0, true, true);
4.     RotateMotorEx(OUT_AC, 50, 360, 40, true, true);
5.     RotateMotorEx(OUT_AC, 50, 360, -40, true, true);
6.     RotateMotorEx(OUT_AC, 50, 360, 100, true, true);
7. }
```

PID-Regler

Die NXT Firmware implementiert einen digitalen PID (proportional–integral–derivative controller) Regler um präzise die Position und die Geschwindigkeit der Servomotoren zu steuern. Dieser Regler ist einer der einfachsten zugleich aber auch wirksamsten Regler.

Einfach ausgedrückt funktioniert der PID-Regler folgendermaßen:

Ihr Programm gibt dem Regler einen festen Punkt $R(t)$ vor. Der Servomotor wird nun (mithilfe des eingebauten Encoders) mit dem „Befehl“ $U(t)$ veranlasst, seine Position $Y(t)$ zu messen. Der Encoder kalkuliert ebenfalls den Fehler $E(t) = R(t) - Y(t)$. Aufgrund dieser Vorgehensweise wird es Regelung (im Gegensatz zur Steuerung) genannt, da die ermittelte Position (der Ausgangswert) $Y(t)$ als Eingangswert für die Berechnung des Fehlers dient. Der Regler wandelt den Fehler $E(t)$ folgendermaßen zum Motorbefehl $U(t)$ um:

$$\begin{aligned}
 U(t) &= P(t) + I(t) + D(t), \text{ wobei} \\
 P(t) &= K_p * E(t), \\
 I(t) &= K_I * (I(t-1) + E(t)) \\
 \text{And } D(t) &= K_D * (E(t) - E(t-1)).
 \end{aligned}$$

Für Anfänger kann dies etwas kompliziert aussehen, versuchen wir es aufzuschlüsseln:

Der Befehl ist die Summe der drei Anteile, der proportionale Anteil $P(t)$, der integrale Anteil $I(t)$ und der abgeleitete Anteil $D(t)$.

- $P(t)$ regelt die Veränderung (der Position) über die Zeit
- $I(t)$ verleiht dem Regler eine Art Gedächtnis, die Fehler werden über die Zeit (t) aufsummiert und kompensiert.
- $D(t)$ verleiht dem Regler eine Art Vorhersage-Möglichkeit (ähnlich der Ableitung aus der Mathematik). Je größer der Fehler, desto mehr steuert der Regler dieser Entwicklung entgegen.

Dies mag immer noch verwirrend klingen angesichts der Tatsache wie viele Akademische Abhandlungen bereits über dieses Thema geschrieben wurden. Aber wir können immer noch versuchen sie „online“, mit unserem NXT auszuprobieren! Am besten wir sehen uns einfach folgendes Programmbeispiel an:

8.6

```

1. #define P 50
2. #define I 50
3. #define D 50
4.
5. task main()
6. {
7.     RotateMotorPID(OUT_A, 100, 180, P, I, D);
8.     Wait(3000);
9. }

```

Der Befehl: `RotateMotorPID` (port, speed, angle, Pgain, Igain, Dgain) ermöglicht es Ihnen, den Motor mit verschiedenen, von den Standardwerten abweichenden, PID-Einstellungen zu regeln. Versuchen Sie, die folgenden Werte:

- | | |
|------------|--|
| (50, 0, 0) | der Motor dreht sich nicht exakt um 180 °, solange ein unkompensierter Fehler bleibt |
| (0, x, x) | ohne den Proportional-Anteil bleibt der Fehler sehr hoch |

- | | |
|-------------|---|
| (40,40,0) | dies ist eine Überschreitung, die bedeutet, dass die Motorachse über den gesetzten Punkt hinaus dreht und sich anschließend zurück bewegt |
| (40,40,90) | gute Präzision und Erhöhung der Zeiteinheiten (Zeit bis zum Erreichen der festgelegten Punkte) |
| (40,40,200) | die Achse oszilliert, solange wie der abgeleitete Anteil zu hoch bleibt. |

Setzen Sie andere Werte ein, um herauszufinden wie die verschiedenen Anteile die Steuerung des Motors beeinflussen.

Zusammenfassung

In diesem Kapitel haben Sie gelernt welche weiterführenden Motorbefehle es sonst noch gibt. Zum Beispiel `Float()` und `Coast()`, die den Motor sanft abbremsen oder die Befehle: `OnXxxReg()` und `OnXxxSync()`, die die Motoren mittels der eigenen Encoderwerte Geschwindigkeit und Synchronisation steuern. `RotateMotor()` und `RotateMotorEx()` Befehle die es erlauben den Motor gradgenau zu steuern. Ebenso haben sie etwas über den PID-Regler erfahren, es war zwar keine erschöpfende Erklärung, aber vielleicht hat es Sie neugierig auf mehr gemacht. Durchsuchen Sie das Internet!

Notizen:

9. Mehr über Sensoren

In Kapitel 5 haben wir die grundlegenden Aspekte der Verwendung von Sensoren kennen gelernt. Aber es gibt noch viel mehr Möglichkeiten, Sensoren einzusetzen. In diesem Kapitel diskutieren wir den Unterschied zwischen Sensor-Modus und Sensor-Typ. Wir werden sehen, wie die alten, mit dem RCX kompatiblen, Sensoren verwendet werden und wie diese mit einem (im LEGO MINDSTORMS Education Set mitgelieferten) Konverter-Kabel am NXT angeschlossen werden.

Sensor-Modus und Sensor-Typ

Der `SetSensor()`-Befehl, den wir aus Kapitel 5 kennen, erledigt zwei Dinge: Er bestimmt den Typ des Sensors und er setzt den Modus in dem der Sensor arbeiten soll. Durch die separate Festlegung des Modus und des Typs kann das Verhalten des Sensors präziser gesteuert werden, was für bestimmte Anwendungen sehr nützlich sein kann.

Der Sensor-Typ wird durch den Sensor Befehl `SetSensorType()` bestimmt. Es gibt viele verschiedene Sensorarten, hier die wichtigsten:

<code>SENSOR_TYPE_TOUCH</code>	→ Tastsensor
<code>SENSOR_TYPE_LIGHT_ACTIVE</code>	→ (aktiver) Lichtsensor, mit eingeschalteten LED
<code>SENSOR_TYPE_SOUND_DB</code>	→ Geräuschsensor
<code>SENSOR_TYPE_LOWSPEED_9V</code>	→ Ultraschallsensor

Das Einstellen des Sensor-Typs ist im Speziellen wichtig, um anzugeben, welche Leistung der Sensor benötigt (z.B. um die LED des Lichtsensors zu betreiben), oder um dem NXT-Stein mitzuteilen, dass es sich um einen digitalen Sensor handelt, der über das Serielle Protokoll I2C gelesen werden muss.

Es ist ebenso möglich, alte RCX Sensoren mit dem NXT zu nutzen (bzw. unter NXC zu programmieren):

<code>SENSOR_TYPE_TEMPERATURE</code>	→ RCX-Temperatursensor
<code>SENSOR_TYPE_LIGHT</code>	→ RCX-Lichtsensor
<code>SENSOR_TYPE_ROTATION</code>	→ RCX-Rotationssensor

Der Modus des Sensors wird mit dem Befehl `SetSensorMode()` bestimmt. Es gibt acht verschiedene Modi. Der wichtigste Modus ist `SENSOR_MODE_RAW`. Befindet sich der Sensor in diesem Modus, befindet sich der Wert, den der Sensor liefert, zwischen 0 und 1023. Es ist der sogenannte Rohwert des Sensors. Die Interpretation dieses Wertes ist abhängig vom jeweiligen Sensor.

Zum Beispiel der Tastsensor: Ist der Tastsensor nicht gedrückt, liefert er einen Wert in der Nähe von 1023. Ist der Sensor stark gedrückt, liefert er einen Wert um die 100. Wird der Sensor nur leicht gedrückt, gibt er einen Wert zwischen 100 und 1000 zurück. Wenn Sie also den Berührungssensor auf den Raw-Mode setzen, können Sie herauszufinden, ob der Tastsensor nur leicht gedrückt wurde²¹. Wird der Lichtsensor im Raw-Mode betrieben, liefert er Werte zwischen 1023 (sehr hell) bis 70 (sehr dunkel). Dadurch können wesentlich genauere Werte als mit dem `SetSensor()`-Befehl ermittelt werden. Weitere Informationen finden Sie im NXC Programming Guide.

Der zweite Sensor-Modus ist `SENSOR_MODE_BOOL`. Dieser Modus liefert die Rückgabewerte 0 oder 1. Sollte der gemessene Rohwert über 562 sein, wird eine 0 zurückgegeben, ansonsten eine 1. Der Modus `SENSOR_MODE_BOOL` ist der Standardmodus für den Tastsensor. Er kann aber auch für andere (analoge) Sensoren verwendet werden. Die Modi `SENSOR_MODE_CELSIUS` und `SENSOR_MODE_FAHRENHEIT` sind nur für Temperatursensoren sinnvoll und liefern Werte in Celsius oder Fahrenheit zurück. `SENSOR_MODE_PERCENT` konvertiert den Rohwert in einen Prozentwert zwischen 0 und 100. `SENSOR_MODE_PERCENT` ist der Standardwert für den Lichtsensor. `SENSOR_MODE_ROTATION` ist nur sinnvoll für den Rotationssensor – siehe unten.

Es gibt zwei weitere interessante Modi: `SENSOR_MODE_EDGE` und `SENSOR_MODE_PULSE`. Diese zählen Übergänge von einem niedrigen Rohwert zu einem höheren, bzw. in umgekehrter Richtung. Zum Beispiel, wenn ein Tastsensor gedrückt wird, hat dies einen Übergang von einem hohen Rohwert zu einem niedrigeren Rohwert zur Folge. Wird der Tastsensor wieder losgelassen, erfolgt ein Übergang in die andere Richtung. Wird der Sensor in den Modus `SENSOR_MODE_PULSE` gesetzt, werden nur Übergänge von niedrig zu hoch gezählt. Damit würde das Drücken und Loslassen des Tastsensors als (ein) Übergang gezählt. Wird der Sensor dagegen im `SENSOR_MODE_EDGE` gesetzt, werden beide Übergänge gezählt. Dieser Modus kann z.B. benutzt werden, um zu zählen, wie oft der Tastsensor gedrückt wurde, oder der Modus kann zusammen mit dem Lichtsensor benutzt werden, um zu zählen, wie oft eine Lampe ein- und ausgeschaltet wurde. Natürlich sollte man beim Zählen der Übergänge auch in der Lage sein, den „Zähler“ wieder auf 0 zu setzen. Hierfür kann der Befehl `ClearSensor()` genutzt werden.

²¹ Befindet sich der Sensor nicht im Raw-Mode liefert er 0 für nicht gedrückt und 1 für gedrückt, weitere Unterscheidungsmöglichkeiten gibt es nicht.

Das folgende Programmbeispiel steuert einen Roboter. Der Tastsensor wird mit einem langen Kabel auf Eingang 1 gelegt. Wenn der Tastsensor zweimal schnell hintereinander gedrückt wird, fährt der Roboter vorwärts. Wird der Tastsensor einmal gedrückt, hält der Roboter an.

9.1

```

1. task main()
2. {
3.   SetSensorType(IN_1, SENSOR_TYPE_TOUCH);
4.   SetSensorMode(IN_1, SENSOR_MODE_PULSE);
5.   while(true)
6.   {
7.     ClearSensor(IN_1);
8.     until (SENSOR_1 > 0);
9.     Wait(500);
10.    if (SENSOR_1 == 1) {Off(OUT_AC);}
11.    if (SENSOR_1 == 2) {OnFwd(OUT_AC, 75);}
12.  }
13.}

```

Bitte beachten Sie, dass wir zuerst den Typ des Sensors und anschließend den Modus definiert haben. Dies ist wichtig, da der Typ des Sensors auch den jeweiligen Modus beeinflussen kann.

Der Rotations-sensor

Das folgende Programmbeispiel steuert den Motor an Ausgang B anhand des integrierten Rotationssensor.

Der Rotationssensor zählt die Umdrehungsticks, diese werden in der while-Schleife mit einem konstanten Wert verglichen. Innerhalb der while-Schleife werden (zur Kontrolle) die vom Rotationssensor ermittelten Werte auf dem NXT-Display ausgegeben.

Bei der Verwendung des Rotationssensors ist zu beachten, in welche Richtung sich der Motor dreht. Dreht sich der Motor rückwärts, `OnRev(OUT_B)` müsste die Bedingung in der while-Schleife folgendermaßen lauten:

`MotorRotationCount(OUT_B) > -1000` da der Rotationssensor bei dem `Rev` Befehl Rückwärts, negative Ticks hoch zählt.

Der Rotationssensor kann durch den Befehl:

`ResetRotationCount(port)` zurückgesetzt werden.

9.2

```
1. task main()
2. {
3.     while(MotorRotationCount(OUT_B) < 1000)
4.     {
5.         OnFwd(OUT_B, 75);
6.         Wait(500);
7.         NumOut(10, 10, MotorRotationCount(OUT_B));
8.     }
9.     Off(OUT_B);
10.    ResetRotationCount(OUT_B);
11.}
```

Zusammenfassung

Der alte RCX-Rotationssensor wird hier nicht beschrieben.

In diesem Kapitel haben Sie zusätzliche Eigenschaften der Sensoren kennen gelernt. Sie haben gesehen, wie unabhängig voneinander Sensortyp und Sensormode bestimmt werden können und wie diese die vom Sensor zurückgegebenen Daten beeinflussen.

Notizen:

[illegible]

10. Parallele Tasks

Wie bereits erwähnt wurde, können Tasks in NXC gleichzeitig/parallel, abgearbeitet werden. Diese Art der Verarbeitung kann z.B. sehr nützlich sein, um mit einem Task die Sensoren abzufragen, während ein anderer Task den Roboter steuert und ein dritter Task gleichzeitig dazu Musik erzeugt. Aber auch parallele Tasks können zu Problemen führen. Eine Aufgabe kann eine andere stören/beeinflussen.

Ein falsches Programm

Betrachten Sie das folgende Programm. Ein Task veranlasst den Roboter ein Quadrat zu fahren (wie wir es schon oft programmiert haben) und der zweite Task kontrolliert den Tastsensor. Wurde der Sensor berührt, soll er sich ein wenig zurück bewegen und eine 90 Grad-Wende machen.

10.1

```

1. /*Falsches Programm*/
2.
3. task check_sensors()
4. {
5.     while (true)
6.     {
7.         if (SENSOR_1 == 1)
8.         {
9.             OnRev(OUT_AC, 75);
10.            Wait(500);
11.            OnFwd(OUT_A, 75);
12.            Wait(850);
13.            OnFwd(OUT_C, 75);
14.        }
15.    }
16.}
17.
18.task submain()
19.{
20.    while (true)
21.    {
22.        OnFwd(OUT_AC, 75);
23.        Wait(1000);
24.        OnRev(OUT_C, 75);
25.        Wait(500);
26.    }
27.}
28.
29.task main()
30.{
31.    SetSensor(IN_1, SENSOR_TOUCH);
32.    Precedes(check_sensors, submain); //Der Befehl
    Precedes lässt sich nicht innerhalb von if-
    Anweisungen nutzen
33.}

```

Dies mag auf den ersten Blick vielleicht wie ein gut funktionierendes Programm aussehen. Wenn Sie es aber ausführen, werden Sie wahrscheinlich einige unerwartete Verhaltensweisen entdecken. Versuchen Sie folgendes: Berühren Sie den Tastsensor während der Roboter gerade die 90-Grad-Wende ausführt. Er wird etwas zurück fahren, aber dann unverzüglich wieder vorwärts fahren. Der Grund hierfür ist, dass sich die Tasks gegenseitig beeinflussen.

Folgendes geschieht: Der Roboter dreht sich nach rechts, der erste Task befindet sich im zweiten Wait-Befehl. Nun wird der Tastsensor berührt. Der Roboter beginnt rückwärts zu fahren, in diesem Moment ist der submain-Task fertig mit dem Wait-Befehl und veranlasst den Roboter (bzw. die Motoren) sich wieder vorwärts zu bewegen. Der zweite Task (`check_sensors`) befindet sich derzeit im wait-Befehl und kann eine weitere Berührung nicht feststellen. Dies ist natürlich nicht das Verhalten, welches wir erwarten. Das Problem ist, dass, während der zweite Task „schläft“ (`Wait`), das Programm nicht realisiert, dass der erste Task immer noch läuft und dass dieses Verhalten das Verhalten der zweiten Task beeinflusst.

Kritische Abschnitte und Mutex Variablen

Eine Möglichkeit zur Lösung dieses Problems ist, sicherzustellen, dass zu jedem Zeitpunkt nur ein Task die Motoren des Roboters ansteuert. Dieses Konzept haben wir in Kapitel 6 kennen gelernt. Lassen Sie es uns nochmals wiederholen.

10.2

```
1. mutex moveMutex; //Deklaration der mutex-Variable
2.
3. task move_square()
4. {
5.     while (true) {
6.         Acquire(moveMutex);
7.         OnFwd(OUT_AC, 75); Wait(1000);
8.         OnRev(OUT_C, 75); Wait(850);
9.         Release(moveMutex);
10.    }
11.}
12.
13.task check_sensors()
14.{
15.    while (true) {
16.        if (SENSOR_1 == 1)
17.        {
18.            Acquire(moveMutex);
19.            OnRev(OUT_AC, 75); Wait(500);
20.            OnFwd(OUT_A, 75); Wait(850);
21.            Release(moveMutex);
22.        }
```

```

23.  }
24.}
25.
26.task main()
27.{
28.  SetSensor(IN_1, SENSOR_TOUCH);
29.  Precedes(check_sensors, move_square);
30.}

```

Der springende Punkt bei diesem Programm ist, dass sowohl der Task `check_sensors` als auch der Task `move_square` nur dann jeweils auf die Motoren zugreifen kann, wenn der jeweils andere Task die Motoren nicht anspricht. Dies geschieht durch die Acquire-Anweisung, die darauf wartet, dass die mutex-Variable `moveMutex` die Motoren wieder freigibt. Der Gegenpart der Acquire-Anweisung ist die Release-Anweisung. Diese gibt die mutex-Variable wieder „frei“, so dass andere Tasks wieder auf die Motoren zugreifen können. Der Code innerhalb der Acquire-Release-Anweisung wird „kritische Region“ bzw. „kritischer Programmblock“ genannt. Kritisch bedeutet in diesem Zusammenhang, dass auf gemeinsamen Ressourcen zugegriffen wird. Wird die mutex, Acquire und Release auf diese Weise verwendet, können sich Tasks gegenseitig nicht stören.

Das Nutzen von Semaphoren²² Es gibt eine „handgemachte“ Alternative zur Nutzung von mutex-Variablen, dies ist die explizite Implementierung der Befehle Acquire und Release.

Eine Standard-Technik hierfür ist: Die Verwendung einer „Signal-“, Variable, deren Aufgabe es ist, anzuzeigen, welche Task die Motoren (gerade) kontrolliert. Einer Task ist es solange nicht gestattet, auf die Motoren zuzugreifen, bis die „Signal-“, Variable anzeigt, dass die Motoren (frei) wieder bereit sind. Eine solche Variable wird oft als Semaphore bezeichnet. Bezeichnen wir nun `sem`²³ als ein Semaphore (wie mutex). Wir definieren nun die Variable `sem` wie folgt: Hat `sem` den Wert 0, bedeutet dies, dass aktuell kein Task auf die Motoren zugreift. Beansprucht ein Task nun die „Ressource“ Motor für sich, nimmt die Variable `sem` den Wert 1 ein.

²² Semaphore bedeutet wörtlich übersetzt: Signalmast, Flaggensignal – es ist aber durchaus üblich diesen Begriff ohne Übersetzung zu verwenden.

²³ Die Variable `sem` wird im folgenden Beispiel als sogenannte „globale-Variable“ deklariert. Auf globale-Variablen kann von überall aus (Task, Subroutinen, etc.) zugegriffen werden.

Folgendes Programmbeispiel veranschaulicht, wie dies umgesetzt werden kann:

10.3

```
1. until (sem == 0);  
2. sem = 1;   //Acquire(sem);  
3.  
4. // Do something with the motors  
5. // critical region  
6.  
7. sem = 0;   //Release(sem);
```

Die erste Programmzeile `until (sem == 0)` veranlasst einen Task (definieren wir diesen als `task_1`) solange zu warten, bis die Motoren freigegeben wurden. Ist dies der Fall, kann `task_1` nun seinerseits auf die Motoren zugreifen. Dabei wird der Semaphore `sem` der Wert 1 zugewiesen. Anschließend wird der kritische Programm-block ausgeführt. Danach wird der `sem` der Wert 0 zugewiesen und auf die Motoren kann nun wieder zugegriffen werden. Nun lässt sich das zuvor „fehlerhaft“ programmierte Programm mit Hilfe der Semaphore korrigieren, damit das unvorhersehbare Verhalten des Roboters nicht länger auftaucht.

10.4

```
1. int sem;   //Deklaration der globalen Variable sem  
2.  
3. task move_square()  
4. {  
5.     while (true)  
6.     {  
7.         until (sem == 0); sem = 1;  
8.         OnFwd(OUT_AC, 75);  
9.         sem = 0;  
10.        Wait(1000);  
11.        until (sem == 0); sem = 1;  
12.        OnRev(OUT_C, 75);  
13.        sem = 0;  
14.        Wait(850);  
15.    }  
16.}  
17.  
18.task submain()  
19.{  
20.    SetSensor(IN_1, SENSOR_TOUCH);  
21.    while (true)  
22.    {  
23.        if (SENSOR_1 == 1)
```



```

24.    {
25.        until (sem == 0); sem = 1;
26.        OnRev(OUT_AC, 75);
27.        Wait(500);
28.        OnFwd(OUT_A, 75);
29.        Wait(850);
30.        sem = 0;
31.    }
32. }
33.}
34.
35.task main()
36.{
37.    sem = 0;
38.    Precedes(move_square, submain);
39.}

```

Es kann hier argumentiert werden, dass es nicht notwendig ist, in dem Task `move_square` die Semaphore auf 1 bzw. 0 zu setzen. Dem kann allerdings widersprochen werden, da der Befehl `OnFwd` faktisch aus zwei Befehlen besteht (siehe auch Kapitel 8). Es ist nicht gewollt, dass diese Befehlssequenz von einem anderen Task unterbrochen wird. Semaphore sind sehr nützlich und manchmal auch notwendig, wenn komplexere Programme mit parallelen Tasks geschrieben werden²⁴.

Zusammenfassung

In diesem Kapitel haben wir uns mit den Problemen befasst, die auftauchen können, wenn verschiedene bzw. mehrere Tasks benutzt werden. Derartige Seiteneffekte sollten immer bei unvorhergesehenen Verhaltensweisen des Roboters - Berücksichtigung bei der Fehleranalyse finden. Zwei verschiedene Lösungsansätze wurden aufgezeigt. Der erste stoppt und startet den Task, um sicher zu stellen, dass immer nur ein Task (zu einer Zeit) aktiv ist. Der zweite Ansatz nutzt Semaphore um die Zugriffe eines Tasks auf kritische Programmblöcke (Ressourcen) zu kontrollieren.

²⁴ Deadlock-Problem: Bei der Verwendung paralleler Programmstrukturen kann das sogenannte Deadlock-Problem auftreten. Hierbei warten zwei Abläufe (Tasks) gegenseitig aufeinander (hier: auf die Freigabe der Resource Motor). Zur Behebung dieser Problematik können verschiedene Techniken angewendet werden. Die einfachste Lösung wäre, jeder Task darf nur eine Resource gleichzeitig verwenden.

Notizen:

This image shows a blank sheet of white paper with horizontal ruling lines. The lines are evenly spaced and run across the width of the page. There are no margins, text, or other markings on the paper.

11. Kommunikation zwischen Robotern

Sollten Sie mehr als einen NXT besitzen wird dieses Kapitel sehr interessant für Sie sein. Aber auch ohne einen zweiten NXT können Sie immer noch Daten zwischen Ihrem NXT und dem PC austauschen. Die NXTs (Roboter) können via Bluetooth Daten austauschen. Beispielsweise können mit Hilfe der Bluetooth-Kommunikation mehrere Roboter zusammen arbeiten bzw. könnten Sie einen Roboter konstruieren, der zwei NXTs nutzt.

Das Vorgängermodell, der RCX nutzte Infrarot-Strahlen zur Kommunikation, diese konnten von allen weiteren in der Umgebung befindlichen RCX empfangen werden. Dies hatte den Vorteil, dass die Zahl der untereinander kommunizierenden Roboter (theoretisch) nicht begrenzt war. Allerdings war die Infrarot-Kommunikation des RCX sehr anfällig auf externe Lichtquellen und bei der Kommunikation über großen Reichweiten. Der NXT nutzt Radiowellen (Bluetooth) zur Kommunikation. Diese Art der Kommunikation ist sehr unterschiedlich zu der beim RCX genutzten. Zuerst müssen zwei oder mehr NXTs (bzw. NXT mit PC) miteinander (drahtlos) verbunden werden. Dies erfolgt über das NXT-Menü. Nur wenn die NXTs über das NXT-Menü verbunden wurden, lassen sich Nachrichten/Daten zwischen Ihnen austauschen.

Der NXT, der die Verbindung zu (einem) anderen NXT(s) aufbaut, wird Master genannt. Der NXT, der diese Verbindungsaufforderung annimmt, wird Slave genannt. Ein Master kann mit bis zu 3 Slaves gleichzeitig verbunden sein. Hierfür stehen die Kanäle 1, 2 und 3 zur Verfügung. Der Slave wird immer auf Kanal 0 mit dem Master verbunden. Zusätzlich können die versendeten Nachrichten an 10 verschiedene Mailboxen (Briefkästen) adressiert werden.

Master – Slave Kommunikation Im Folgenden werden zwei Programmbeispiele gezeigt. Das erste Beispiel ist das Programm des Masters (dieses muss auch auf den Master-NXT übertragen werden). Diese grundlegenden Programmbeispiele sollen Ihnen zeigen, wie eine kontinuierliche, drahtlose Nachrichtenverbindung zwischen zwei NXTs aufgebaut wird. Als Datenformat für den Austausch der Nachrichten wurde „string“ gewählt.

Das Programm des Masters kontrolliert zuerst, ob der Slave korrekt auf Kanal 1 (`BT_CONN (constant)`) mit dem Master verbunden ist. Dafür wird folgende Funktion verwendet: `BluetoothStatus (conn)`. Anschließend wird die Nachricht „erstellt“ und versendet mit: `SendRemoteString (conn, queue, string)`. Eingehende Nachrichten vom Slave werden mit: `ReceiveRemoteString (queue, clear, string)` empfangen und auf dem Display ausgegeben.

11.1

```
1. //MASTER
2. #define BT_CONN 1
3. #define INBOX 1
4. #define OUTBOX 5
5.
6. sub BTCheck(int conn){
7.   if (!BluetoothStatus(conn)==NO_ERR) {
8.     TextOut(5,LCD_LINE2,"Error");
9.     Wait(1000);
10.    Stop(true);
11.  }
12.}
13.
14.task main(){
15.  string in, out, iStr;
16.  int i = 0;
17.  BTCheck(BT_CONN); //check slave connection
18.  while(true){
19.    iStr = NumToStr(i);
20.    out = StrCat("M",iStr);
21.    TextOut(10,LCD_LINE1,"Master Test");
22.    TextOut(0,LCD_LINE2,"IN:");
23.    TextOut(0,LCD_LINE4,"OUT:");
24.    ReceiveRemoteString(INBOX, true, in);
25.    SendRemoteString(BT_CONN,OUTBOX,out);
26.    TextOut(10,LCD_LINE3,in);
27.    TextOut(10,LCD_LINE5,out);
28.    Wait(100);
29.    i++;
30.  }
31.}
```

Das Programm des Slaves ist ähnlich dem des Masters, mit der Ausnahme, dass es die `SendResponseString(queue,string)` nutzt, anstatt des `SendRemoteString` Befehls, da der Slave nur an den Master auf Kanal 0 Nachrichten schicken kann.

11.2

```
1. //SLAVE
2. #define BT_CONN 1
3. #define INBOX 5
4. #define OUTBOX 1
5.
6. sub BTCheck(int conn){
7.   if (!BluetoothStatus(conn)==NO_ERR) {
8.     TextOut(5,LCD_LINE2,"Error");
9.     Wait(1000);
10.    Stop(true);
11.  }
12.}
13.
```

```

14.task main(){
15.  string in, out, iStr;
16.  int i = 0;
17.  BTCheck(0); //check master connection
18.  while(true){
19.    iStr = NumToStr(i);
20.    out = StrCat("S",iStr);
21.    TextOut(10,LCD_LINE1,"Slave Test");
22.    TextOut(0,LCD_LINE2,"IN:");
23.    TextOut(0,LCD_LINE4,"OUT:");
24.    ReceiveRemoteString(INBOX, true, in);
25.    SendResponseString(OUTBOX,out);
26.    TextOut(10,LCD_LINE3,in);
27.    TextOut(10,LCD_LINE5,out);
28.    Wait(100);
29.    i++;
30.  }
31.}

```

Sollte eines der Programme beendet werden, gehen die Nachrichten des anderen verloren. Das Beenden eines Programms (egal ob Master oder Slave) wird dem anderen Programm/Roboter nicht mitgeteilt. Um dieses Problem zu vermeiden, können wir ein „eleganteres“ Protokoll schreiben, das eine Empfangsbestätigung beinhaltet.

Versenden von Nummern mit Empfangsbestätigung

Als nächstes betrachten wir zwei Programme. Der Master sendet Nummern mit:

`SendRemoteNumber` ('conn', 'queue', 'val') und wartet auf die Bestätigung des Slaves, der dies innerhalb einer until-Anweisung mit `ReceiveRemoteString`) macht. Nur wenn der Slave die eingehenden Nachrichten bestätigt, sendet der Master die nächste Nachricht. Der Slave empfängt die Nachrichten mit `ReceiveRemoteNumber` (queue, clear, number) und sendet die Bestätigungen mit `SendResponseNumber`. Das hier beschriebene Master-slave-Programm muss eine gemeinsame Codierung der Bestätigung vereinbaren. Hierfür wurde der Hexadezimalwert 0xFF gewählt.

Der Master schickt Zufallszahlen und wartet auf die Bestätigung. Jedes Mal, wenn eine Bestätigung mit dem korrekten Hex-Wert eingegangen ist, muss die Bestätigungs-Variable zurückgesetzt werden. Ansonsten würde der Master kontinuierlich Nachrichten senden, da die Bestätigungs-Variable fälschlicherweise eine (bzw. die letzte) Empfangsbestätigung anzeigt. Der Eingang einer korrekten Nachricht würde somit genügen, um den Master zu veranlassen, ständig weitere Nachrichten/Nummern zu senden.

Der Slave seinerseits kontrolliert ständig seine Mailbox und gibt, vorausgesetzt die Mailbox ist nicht leer, die erhaltenen Zahlen auf seinem Display aus. Ebenso sendet der Slave den Bestätigungs-Hex-Code. Beim Programmstart sendet der Slave als erstes eine Bestätigung, um den Bestätigungsmechanismus des Masters zu aktivieren. Würde ohne diesen Trick der Master vor dem Slave gestartet, würde er immer auf die Bestätigung seiner Nachricht warten. Die hier beschriebene Programmierung geht das Risiko ein, dass die erste Nachricht verloren geht, der Master aber nicht in einer „warte-auf-Bestätigungsschleife“ hängen bleibt.

11.3

```
1. //MASTER
2. #define BT_CONN 1
3. #define OUTBOX 5
4. #define INBOX 1
5. #define CLEARLINE(L) \
6. TextOut(0,L," ");
7.
8. sub BTCheck(int conn){
9.   if (!BluetoothStatus(conn)==NO_ERR){
10.    TextOut(5,LCD_LINE2,"Error");
11.    Wait(1000);
12.    Stop(true);
13.   }
14.}
15.
16.task main(){
17.  int ack;
18.  int i;
19.  BTCheck(BT_CONN);
20.  TextOut(10,LCD_LINE1,"Master sending");
21.  while(true){
22.    i = Random(512);
23.    CLEARLINE(LCD_LINE3);
24.    NumOut(5,LCD_LINE3,i);
25.    ack = 0;
26.    SendRemoteNumber(BT_CONN,OUTBOX,i);
27.    until(ack==0xFF) {
28.      until(ReceiveRemoteNumber(INBOX,true,ack) == NO_
29.        ERR);
30.    }
31.    Wait(250);
32.}
```

11.4

```

1. //SLAVE
2. #define BT_CONN 1
3. #define OUT_MBOX 1
4. #define IN_MBOX 5
5.
6. sub BTCheck(int conn){
7.     if (!BluetoothStatus(conn)==NO_ERR){
8.         TextOut(5,LCD_LINE2,"Error");
9.         Wait(1000);
10.        Stop(true);
11.    }
12.}
13.
14.task main(){
15.    int in;
16.    BTCheck(0);
17.    TextOut(5,LCD_LINE1,"Slave receiving");
18.    SendResponseNumber(OUT_MBOX,0xFF); //unblock master
19.    while(true){
20.        if (ReceiveRemoteNumber(IN_MBOX,true,in) != STAT_
MSG_EMPTY_MAILBOX){
21.            TextOut(0,LCD_LINE3," ");
22.            NumOut(5,LCD_LINE3,in);
23.            SendResponseNumber(OUT_MBOX,0xFF);
24.        }
25.        Wait(10); //take breath (optional)
26.    }
27.}

```

**Direkte
Befehle**

Es gibt eine weitere, sehr interessante Eigenschaft der Bluetooth Kommunikation: Der Master kann den Slave direkt steuern.

Das nachfolgende Programmbeispiel zeigt, wie der Master dem Slave direkte Befehle zum Abspielen von Musik und zur Ansteuerung des Motors sendet. Hierfür wird kein Slave-Programm benötigt, da die Firmware des NXT das Erhalten und Handhaben der Befehle übernimmt.

11.5

```

1. //MASTER
2. #define BT_CONN 1
3. #define MOTOR(p,s) RemoteSetOutputState(BT_CONN, p, s, \
4. OUT_MODE_MOTORON+OUT_MODE_BRAKE+OUT_MODE_REGULATED, \
5. OUT_REGMODE_SPEED, 0, OUT_RUNSTATE_RUNNING, 0)
6.
7. sub BTCheck(int conn){
8.     if (!BluetoothStatus(conn)==NO_ERR){
9.         TextOut(5,LCD_LINE2,"Error");
10.        Wait(1000);
11.        Stop(true);
12.    }

```

```
13.}  
14.  
15.task main(){  
16.  BTCheck(BT_CONN);  
17.  RemotePlayTone(BT_CONN, 4000, 100);  
18.  until(BluetoothStatus(BT_CONN)==NO_ERR);  
19.  Wait(110);  
20.  RemotePlaySoundFile(BT_CONN, "! Click.rso", false);  
21.  until(BluetoothStatus(BT_CONN)==NO_ERR);  
22.  //Wait(500);  
23.  RemoteResetMotorPosition(BT_CONN, OUT_A, true);  
24.  until(BluetoothStatus(BT_CONN)==NO_ERR);  
25.  MOTOR(OUT_A, 100);  
26.  Wait(1000);  
27.  MOTOR(OUT_A, 0);  
28.}
```

Zusammenfassung

In diesem Kapitel haben wir uns mit den grundlegenden Aspekten der Bluetooth-Kommunikation – Verbindung zweier NXT, dem Senden und Empfangen der Variablentypen string und number sowie mit dem Senden von Empfangsbestätigungen befasst. Der letzte Aspekt ist wichtig, wenn ein sicheres Nachrichtenprotokoll implementiert werden soll. Zusätzlich haben Sie gesehen wie Sie mittels direkter Befehle den Slave steuern können.

Notizen:

12. Weitere Befehle

NXC besitzt eine Vielzahl zusätzlicher Befehle. In diesem Kapitel werden die drei wichtigsten Typen vorgestellt: Timer-Befehle; Display-Befehle und Befehle zur NXT-Ordnerstruktur

Timer

Der NXT hat einen internen Timer (Zähler) der kontinuierlich läuft. Dieser Timer wird schrittweise um 1/1000 Sekunde erhöht. Den aktuellen Wert des Timers erhält man mit folgendem Befehl: `CurrentTick()` Hier ein Programmbeispiel, das den Roboter 10 Sekunden lang zufällig umher fahren lässt.

12.1

```

1. task main()
2. {
3.   long t0, time; //Variablendeklaration vom Typ long
4.   t0 = CurrentTick();
5.   do
6.   {
7.     time = CurrentTick() - t0;
8.     OnFwd(OUT_AC, 75);
9.     Wait(Random(1000));
10.    OnRev(OUT_C, 75);
11.    Wait(Random(1000));
12.  }
13.  while (time < 10000);
14.  Off(OUT_AC);
15.}

```

Evtl. wollen Sie dieses Programm mit dem aus Kapitel 4 vergleichen, welches exakt dasselbe getan hat. Allerdings ist dieses mit Nutzung des Timers wesentlich einfacher.

Timer sind sehr nützlich um den `Wait`-Befehl zu ersetzen. Sie können das Programm für eine gewisse Zeit „anhalten“ indem Sie den Timer zurücksetzen (auf 0 setzen) und anschließend das Programm warten lassen, bis ein bestimmter Wert (hier: `while (time < 10000);`) erreicht wurde. Ebenso kann der Timer auch im Zusammenhang mit Sensoren eingesetzt werden. Das folgende Programm zeigt dies, es lässt einen Roboter umherfahren, bis 10 Sekunden um sind oder bis (währenddessen) der Tastsensor berührt wurde.

12.2

```
1. task main()
2. {
3.     long t3;
4.     SetSensor(IN_1, SENSOR_TOUCH);
5.     t3 = CurrentTick();
6.     OnFwd(OUT_AC, 75);
7.     until ((SENSOR_1 == 1) || ((CurrentTick()-t3) >
8.         10000));
9.     Off(OUT_AC);
10. }
```

Vergessen Sie bitte nicht, dass der Timer in 1/1000 Sekunden arbeitet, genau wie der `Wait`-Befehl.

Punkt-Matrix-Display

Der NXT-Stein besitzt ein schwarz-weiß LCD Display mit einer Auflösung von 100x64 Bildpunkten. Es gibt zahlreiche API-Funktionen um Text, Zahlen, Punkte, Linien, Rechtecke, Kreise und sogar Bitmap Bilder (.pic-Format) auf dem Display anzuzeigen. Das nachfolgende Beispiel versucht all diese Optionen abzudecken. Hinweis: Der Bildpunkt (0,0) stellt den äußersten Bildpunkt links unten dar.

12.3

```
1. #define X_MAX 99
2. #define Y_MAX 63
3. #define X_MID (X_MAX+1)/2
4. #define Y_MID (Y_MAX+1)/2
5.
6. task main(){
7.     int i = 1234;
8.     TextOut(15, LCD_LINE1, "Display", true);
9.     NumOut(60, LCD_LINE1, i);
10.    PointOut(1, Y_MAX-1);
11.    PointOut(X_MAX-1, Y_MAX-1);
12.    PointOut(1, 1);
13.    PointOut(X_MAX-1, 1);
14.    Wait(200);
15.    RectOut(5, 5, 90, 50);
16.    Wait(200);
17.    LineOut(5, 5, 95, 55);
18.    Wait(200);
19.    LineOut(5, 55, 95, 5);
20.    Wait(200);
21.    CircleOut(X_MID, Y_MID-2, 20);
22.    Wait(800);
23.    ClearScreen();
}
```

```

24. GraphicOut(30,10,"faceclosed.ric"); Wait(500);
25. ClearScreen();
26. GraphicOut(30,10,"faceopen.ric");
27. Wait(1000);
28.}

```

All diese Funktionen sollten eigentlich selbsterklärend sein, hier aber eine Beschreibung der dazugehörigen Parameter:

<code>ClearScreen()</code>	Löscht den Bildschirm
<code>NumOut(x, y, number);</code>	Spezifizieren der Koordinaten und Nummer
<code>TextOut(x, y, string)</code>	wie NumOut, mit Textausgabe
<code>GraphicOut(x, y, filename)</code>	zeigt ein bitmap .ric Bild an
<code>CircleOut(x, y, radius)</code>	Ausgabe eines Kreises, unter Angabe der Koordinaten des Kreismittelpunkts und des Radius
<code>LineOut(x1, y1, x2, y2)</code>	Zeichnet eine Line von den Punkten (x1, y1) zu (x2, y2)
<code>PointOut(x, y)</code>	"Zeichnet" einen Punkt auf das Display
<code>RectOut(x, y, width, height)</code>	Zeichnet ein Rechteck mit dem Eckpunkt (x,y) und unter Angabe der Breite und Höhe
<code>ResetScreen()</code>	Setzt den Bildschirm zurück

Der NXT kann gespeicherte Dateien lesen und schreiben. Somit können Sensordaten aufgezeichnet werden oder Zahlen während des Ausführens eines Programms gelesen werden. Einziges Limit ist die Größe des NXT-Speichers. Mit Hilfe der Funktionen der NXC-API können Dateien manipuliert (erzeugt, umbenannt, gelöscht, gesucht) werden, ebenso können *strings*, *numbers* und einzelne Bytes innerhalb von Dateien gelesen bzw. geschrieben werden.

Das erste Programm löscht Dateien mit dem von uns gewählten Namen. Üblicherweise sollte die Existenz dieser Datei vorher geprüft werden und ggf. manuell gelöscht bzw. umbenannt werden. In unserem einfachen Beispiel ist dies aber kein Problem. Mit `CreateFile(„Danny.txt“, 512, fileHandle)` erzeugen wir eine Datei, geben dieser einen Namen (hier Danny.txt), eine Größe (512) und eine Handhabung für die NXT-Firmware, damit dieser der Datei einen eigene Referenz zuweisen kann.

Im Anschluss daran werden strings erzeugt und diese dann mit einem Zeilenrücklauf: `WriteLnString(fileHandle, string, bytesWritten)` in die Datei geschrieben. Alle im Befehl `WriteLnString` angegebenen Parameter müssen Variablen sein. Abschließend wird die Datei geschlossen und umbenannt. Hinweis: Eine Datei muss erst geschlossen werden, damit andere Operationen (löschen, umbenennen etc.) auf dieser Datei stattfinden können. Bevor eine Datei gelesen werden kann, muss diese mit: `OpenFileRead()` geöffnet werden.

12.4

```
1. #define OK LDR_SUCCESS
2.
3. task main(){
4.     byte fileHandle;
5.     short fileSize;
6.     short bytesWritten;
7.     string read;
8.     string write;
9.     DeleteFile("Danny.txt");
10.    DeleteFile("DannySays.txt");
11.    CreateFile("Danny.txt", 512, fileHandle);
12.    for(int i=2; i<=10; i++){
13.        write = "NXT is cool ";
14.        string tmp = NumToStr(i);
15.        write = StrCat(write,tmp," times!");
16.        WriteLnString(fileHandle,write, bytesWritten);
17.    }
18.    CloseFile(fileHandle);
19.    RenameFile("Danny.txt", "DannySays.txt");
20.}
```

Das Ergebnis kann unter BricxCC → Tools → NXT Explorer upload (hochladen der Datei) DannySays.txt eingesehen werden.

Im nächsten Beispiel wird eine ASCII -Tabelle erstellt.

12.5

```
1. task main(){
2.   byte handle;
3.   if (CreateFile("ASCII.txt", 2048, handle) == NO_ERR)
4.   {
5.     for (int i=0; i < 256; i++) {
6.       string s = NumToStr(i);
7.       int slen = StrLen(s);
8.       WriteBytes(handle, s, slen);
9.       WriteLn(handle, i);
10.    }
11.    CloseFile(handle);
12.  }
13. }
```

Dieses einfache Beispiel erzeugt eine Datei. Tritt dabei kein Fehler auf, schreibt es eine Zahl von 0 bis 255 (vorher wird diese zu einem *string* konvertiert) mit `WriteBytes(handle, s, slen)` – dies ist eine weitere Möglichkeit einen *string* ohne Zeilenrücklauf zu erzeugen – anschließend wird mit `WriteLn(handle, value)` eine Zahl geschrieben und ein Zeilenrücklauf hinzugefügt. Das Ergebnis kann mit einem Texteditor (Windows Notepad) eingesehen werden. Das Ergebnis lässt sich wie folgt erläutern: Die Zahlen werden als *string* in ein für Menschen lesbares Format geschrieben, während die Nummer als Hexadezimalwert als ASCII-Code interpretiert und angezeigt wird.

Zwei wichtige Funktionen sollen nun noch erläutert werden:

`ReadLnString` → um *strings* aus der Datei lesen zu können

`ReadLn` → um Zahlen lesen zu können

Das folgende Programmbeispiel erläutert beide Befehle und zeigt deren Anwendung: In der `main`-Task wird die Subroutine `CreateRandomFile` aufgerufen. Diese Subroutine erzeugt eine Datei und beschreibt diese mit Zufallszahlen (als *string*). Anschließend wird diese Datei zum Lesen geöffnet, liest mit: `ReadLnString` eine Zeile bis zum Zeilenende und gibt diesen Text auf dem Display aus.

Die Subroutine `CreateRandomFile` generiert eine vordefinierte Anzahl Zufallszahlen, konvertiert sie zu einem *string* und schreibt diese anschließend in die Datei.

Die Funktion benötigt ein *file handle* und einen *string* als Übergabeparameter, nach dem Funktionsaufruf beinhaltet der *string* eine Textzeile und die Funktion gibt ggf. einen Rückgabe „Fehlercode“ an, um das Dateiende anzuzeigen.

12.6

```

1. #define FILE_LINES 10
2.
3. sub CreateRandomFile(string fname, int lines){
4.     byte handle;
5.     string s;
6.     int bytesWritten;
7.     DeleteFile(fname);
8.     int fsize = lines*5;
9.     //create file with random data
10.    if(CreateFile(fname, fsize, handle) == NO_ERR) {
11.        int n;
12.        repeat(FILE_LINES) {
13.            int n = Random(0xFF);
14.            s = NumToStr(n);
15.            WriteLnString(handle,s,bytesWritten);
16.        }
17.        CloseFile(handle);
18.    }
19.}
20.
21.task main(){
22.    byte handle;
23.    int fsize;
24.    string buf;
25.    bool eof = false;
26.    CreateRandomFile("rand.txt",FILE_LINES);
27.    if(OpenFileRead("rand.txt", fsize, handle) == NO_ERR){
28.        TextOut(10,LCD_LINE2,"Filesize:");
29.        NumOut(65,LCD_LINE2,fsize);
30.        Wait(600);
31.        until (eof == true){ // read the text file till the end
32.            if(ReadLnString(handle,buf) != NO_ERR) eof = true;
33.            ClearScreen();
34.            TextOut(20,LCD_LINE3,buf);
35.            Wait(500);
36.        }
37.    }
38.    CloseFile(handle);
39.}

```

Das letzte Programmbeispiel soll zeigen, wie Zahlen aus einer Datei gelesen werden können.

Zusätzlich veranschaulicht dieses Programm ein Beispiel bedingter Kompilierung. Am Programmanfang befindet sich eine Definition, die weder ein Makro noch einen Platzhalter darstellt, es wird einfach `INT` definiert.

Anschließend folgt eine Präprozessor-Anweisung

```
#ifdef INT
...Code...
#endif
```

Diese teilt dem Compiler mit, die Programmzeilen zwischen den beiden Anweisungen zu kompilieren, wenn `INT` zuvor definiert wurde. Sprich: Wenn `INT` vorab definiert wurde, wird die main-Task (zwischen den `#ifdef` und `#endif` Anweisungen) kompiliert. Ebenso wenn `LONG` vor Abfragen der `#ifdef LONG` Anweisung definiert wurde, wird die zweite main-Task kompiliert.

Diese Methode zeigt, wie in einem Programm beide Typen: `int` (16 bit) und `long` (32 bit) mit dem gleichen Dateiaufruf `ReadLn(handle, val)` gelesen werden können.

Wie zuvor werden die Parameter *handle* und eine numerische Variable akzeptiert, Rückgabewert wird ein Error-Code erzeugt.

Diese Funktion liest 2 Bytes aus der Datei, falls der Übergabeparameter als `int` deklariert wurde. Wurde der Parameter als `long` deklariert, werden 4 Bytes gelesen. Ebenso können boolsche-Variablen geschrieben und gelesen werden.

12.7

```
1. #define INT // INT or LONG
2.
3. #ifdef INT
4. task main () {
5.     byte handle, time = 0;
6.     int n, fsize, len, i;
7.     int in;
8.     DeleteFile("int.txt");
9.     CreateFile("int.txt", 4096, handle);
10.    for (int i = 1000; i <= 10000; i += 1000) {
11.        WriteLn(handle, i);
12.    }
13.    CloseFile(handle);
14.    OpenFileRead("int.txt", fsize, handle);
15.    until (ReadLn(handle, in) != NO_ERR) {
16.        ClearScreen();
17.        NumOut(30, LCD_LINE5, in);
18.        Wait(500);
19.    }
20.    CloseFile(handle);
21.}
22.#endif
23.
24.#ifdef LONG
```

```
25.task main () {
26.  byte handle, time = 0;
27.  int n, fsize,len, i;
28.  long in;
29.  DeleteFile("long.txt");
30.  CreateFile("long.txt",4096,handle);
31.  for (long i = 100000; i<=1000000; i+=50000){
32.      WriteLn(handle,i);
33.  }
34.  CloseFile(handle);
35.  OpenFileRead("long.txt",fsize,handle);
36.  until (ReadLn(handle,in)!=NO_ERR){
37.      ClearScreen();
38.      NumOut(30,LCD_LINE5,in);
39.      Wait(500);
40.  }
41.  CloseFile(handle);
42.}
43.#endif
```

Zusammenfassung

Dieses letzte Kapitel hat Sie in die weiterführenden Eigenschaften des NXT eingeführt; wie hochauflösende TIMER, NXT-Display und Dateistruktur des NXT. Wenn Sie dieses Tutorial nochmals mit Ihren eigenen Ideen durchgearbeitet haben, können Sie sich durchaus als Expertin und Experte in Sachen NXC bezeichnen.

Notizen:

13. Schlussbemerkung

Wenn nicht, wird es nun Zeit selbst das NXT-System zu erforschen.

Dieses Tutorial betrachtet nicht alle Aspekte der Programmierung BricxCC. Lesen Sie den NXC Guide Kapitel für Kapitel durch. Darüber hinaus befindet sich NXC immer noch in der Entwicklung, zukünftige Versionen können möglicherweise inkompatible zusätzliche Funktionalitäten mit sich bringen. Viele Konzepte der Programmierung wurden innerhalb dieses Tutorials nicht behandelt. Vor allem wurde nicht auf lernbasiertes Verhalten von Robotern und andere Konzepte der Künstlichen Intelligenz eingegangen.

Es ist ebenso möglich, den NXT Roboter direkt vom PC aus zu steuern. Dieses setzt aber voraus, dass Sie ein Programm in den Programmiersprachen C++, Visual Basic, Java oder Delphi schreiben. Ebenso ist es möglich, derartige Programme in Kombination mit NXC auf dem NXT-Stein laufen zu lassen. Diese Kombinationen sind sehr mächtig. Sollten Sie an derartigen Programmkonzepten Interesse haben, ist es am besten, Sie starten mit dem Download des Fantom SDK und Open Source Dokumenten vom NXTreme Bereich der Lego MindStorms Webseiten: <http://mindstorms.lego.com/Overview/NXTreme.aspx>

Das Internet stellt zudem eine perfekte Quelle zusätzlicher Informationen dar. Weitere wichtige Einstiegsseiten für das NXT-System ist LUGNET das inoffizielle LEGO – Users Group Netzwerk. <http://www.lugnet.com/robotics/nxt>

Eine weitere empfehlenswerte Internetseite ist das NXC online wiki von Uwe Debacher und von wikibooks: <http://www.debacher.de/wiki/NXC>
http://de.wikibooks.org/wiki/NXC:_Variablen_und_Datentypen

Eine gesamte Übersicht über die NXC gibt „The NXC Guide“ – in Englisch: <http://bricxcc.sourceforge.net/nbc/>

Sehr empfehlenswert ist das umfassende Buch:
Roboter programmieren mit NXC von Daniel Braun
ISBN: 978-3-8266-9064-8

Dieses Tutorial bietet eine Schritt-für-Schritt Anleitung für die Programmiersprache NXC und enthält viele anschauliche Beispiele zum direkten Einstieg in die Programmierung von LEGO MINDSTROMS NXT Robotern.

ISBN 978-3-8396-0446-5

