



Ülesanne 6. Jada- versus paralleelprogrammeerimine

Õpitavad teemad: Paralleelprogramm

Ülesandeks vajalik: Baasrobot, neli puuteandurit.

Probleem: Kuidas teha robot, mis jälgiks nii kõrgeid kui madalaid takistusi?

Nõuded:

- Muuta eelmises ülesandes kasutatud nelja puuteanduri programmi selliselt, et iga puuteanduri vajutamine oleks eraldi paralleelharus.
- Muuta baasrobotit selliselt, et see suudaks vältida madalaid takistusi puuteanduriga ja kõrgeid takistusi kaugusanduriga. Kasutada tuleb paralleeltööd.
- Programmeeri avariinupuga takistusi vältiv robot, mis väldib takistusi kaugusanduriga. Roboti külge on pandud avariinupp (puuteandur), mida vajutades robot seiskub momentaalselt ja programm lõpetatakse kohe tööl.
- Kinnita puuteandur roboti külge selliselt, et seda saaks võimalikult kiiresti vajutada. Soovitav on puuteanduri otsa lisada punane ristvõll ja selle külge suur hammasratas.
- Kommenteerige oma programmi kood!

Vihjeks:

- Programmi lõpetab - **Complete Palette** -> **Flow** -> **Stop** plokk.

Mis on paralleelprogrammi eelis jadaprogrammi ees?

.....

.....

Kus võiks paralleeltööd veel vaja minna?

.....

.....

Kas oled näinud kuskil avarii STOP nuppu, mis seiskab mingi masina momentaalselt?

.....

.....

Kus sellist lahendust võiks vaja minna?

.....

.....