

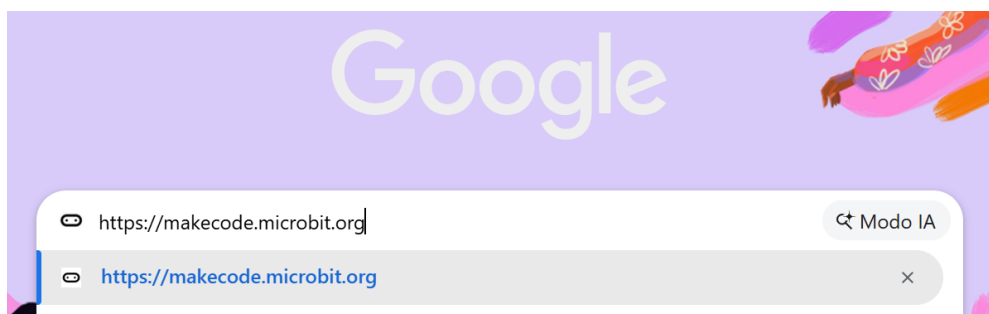
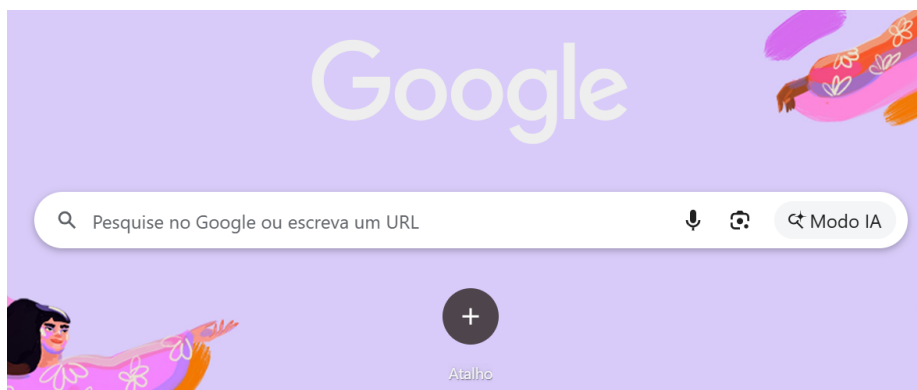


## Como entrar no site MakeCode

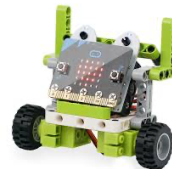
- O MakeCode é uma plataforma gratuita de programação visual criada pela Microsoft. Neste guia vais aprender a aceder ao site e a começar a programar de forma simples e divertida.

### 1. Aceder ao site MakeCode

1. Clica na barra de endereço do navegador da internet e escreve:  
<https://makecode.microbit.org>

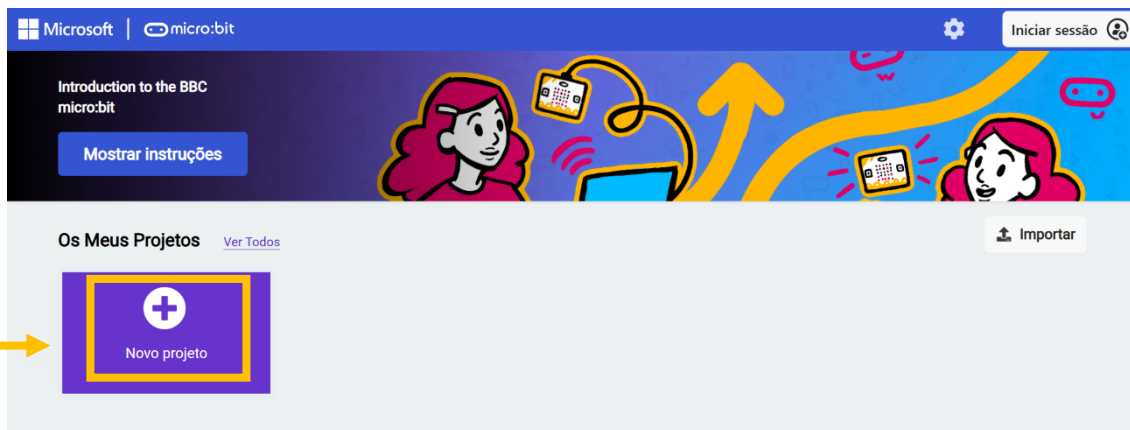


2. Carrega na tecla *ENTER* e em seguida entras-te no site Makecode.

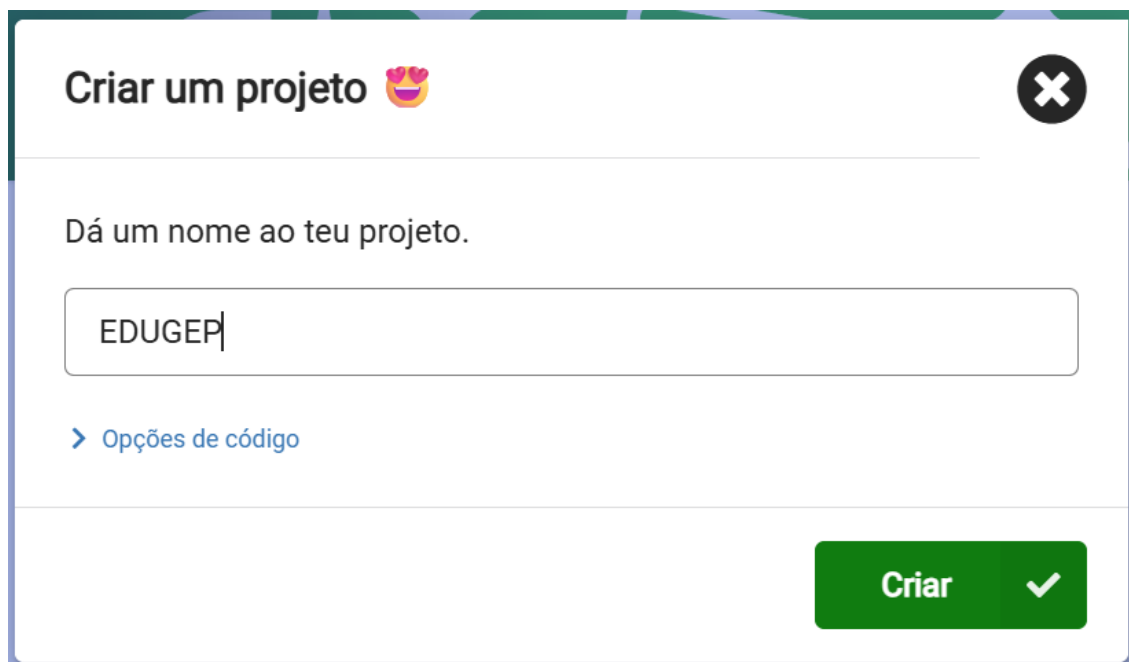


## 2. Inicia um projeto

1. Na página inicial do *Makecode* clica no Botão “+ Novo Projeto”.



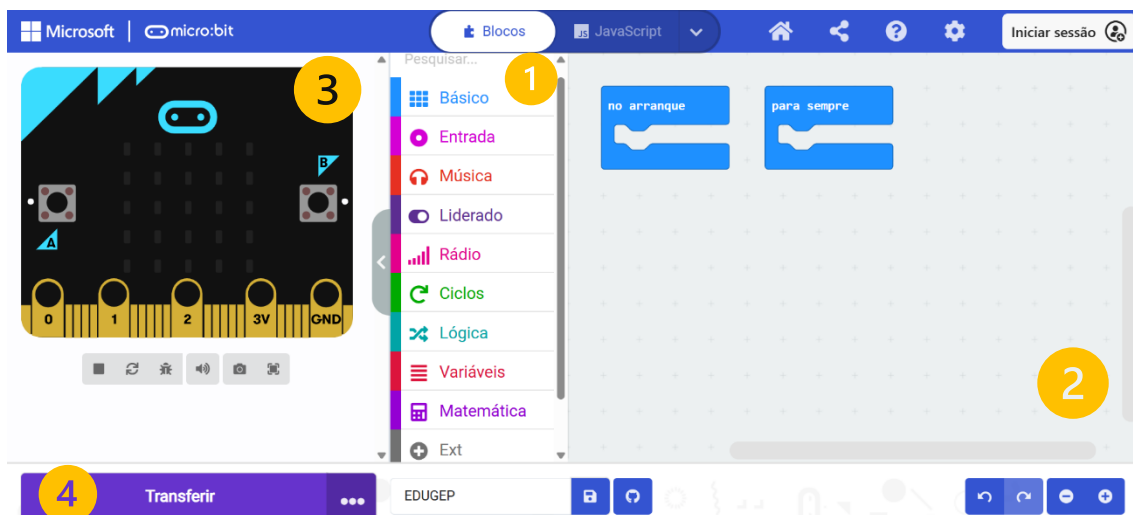
2. Aparece uma janela a pedir o nome do projeto (por exemplo: “O meu primeiro projeto”) e depois clica em “Criar” para confirmar.





### 3. Explorar o editor

1. No lado esquerdo encontras as categorias de blocos de programação, como “Básico”, “Entrada”, “Lógica”, etc.
2. No centro está a área de trabalho, onde arrastas e encaixas os blocos para criar o teu programa.
3. No lado esquerdo aparece o simulador do micro:bit e podes testar o teu programa sem precisar do aparelho físico.
4. Em baixo do simulador do micro:bit encontras o botão “Transferir” para guardar o programa no micro:bit físico.





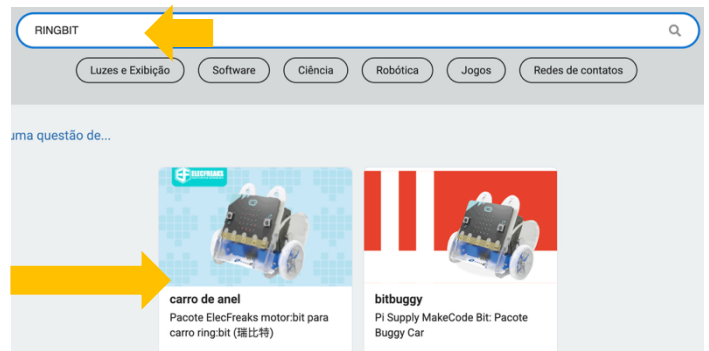
# ROBÔ RING:BIT

- Para começar a criar projetos com este robô, é necessário adicionar uma extensão na plataforma de programação MakeCode. Esta extensão permitirá o acesso aos comandos necessários para programar o robô Ring:bit.

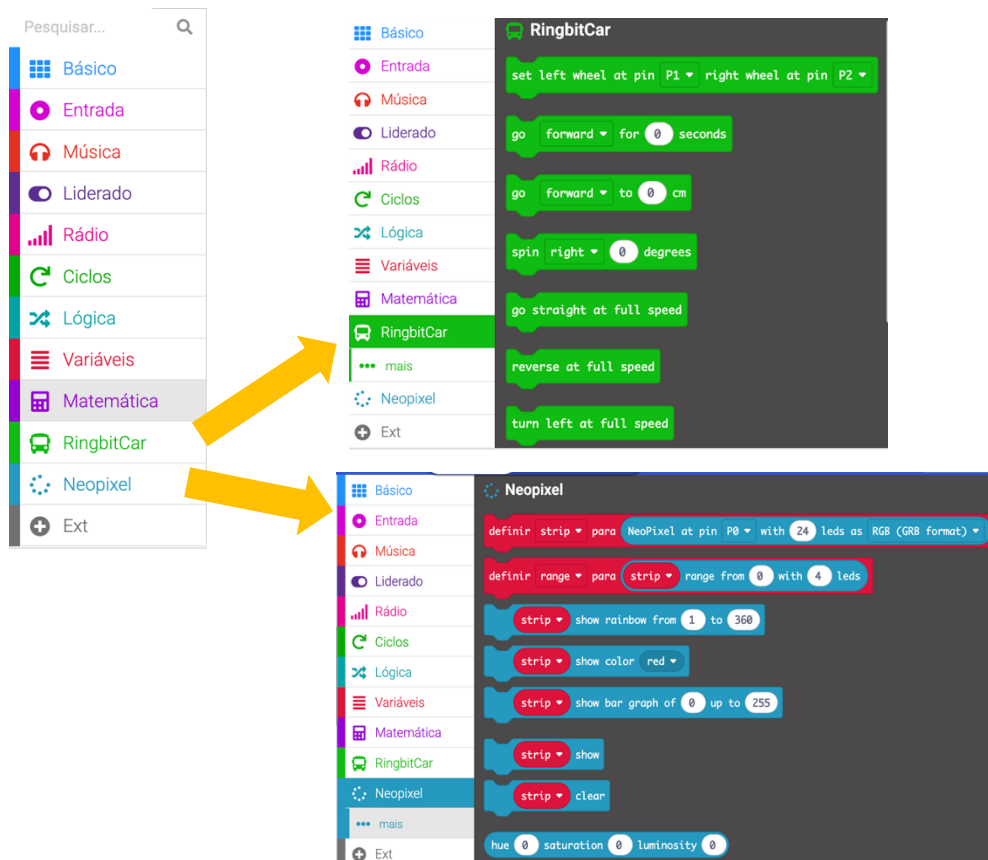
**PASSO 1** – Clicar no bloco “Ext”



**PASSO 2** – Na barra de pesquisa escrever “RINGBIT” e clicar na tecla ENTER



**PASSO 3** – escolher o robô “carro de anel”. Ficam disponíveis mais dois blocos




Comandos para programar o robô ring:bit

Comandos para programar a fita de leds RGB

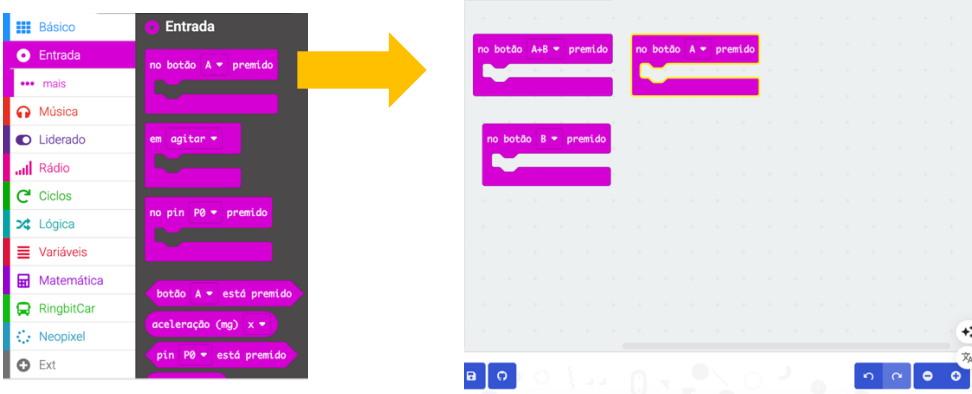


[CLICA AQUI PARA ACEDER ÀS INSTRUÇÕES PARA CONSTRUIR O CARRO](#)

## PROGRAMAÇÃO- Anda Carro

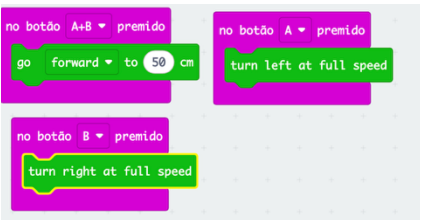
- Instruções:
  - Se clicar no A + B o robô anda para a frente
  - Se clicar no A o robô vira para a esquerda
  - Se clicar no B o robô vira para a direita
  - Se tocar no logo  o robô para

**PASSO 1** – No bloco **Entrada** está o bloco “no botão A premido” arrasta 3 para a área de trabalho, cada bloco deve ter os respetivos comandos (A+B, A e B)

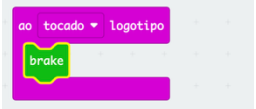


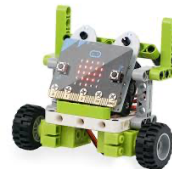
**PASSO 2** – para o robô andar para a frente durante 50cm. No bloco **RingbitCar** seleccionar o bloco “go forward to 0 cm” alterar “0” para “50”

**PASSO 3** – para o robô andar virar para a esquerda e direita. No bloco **RingbitCar** seleccionar o bloco “turn left at full speed” e “turn right at full speed”



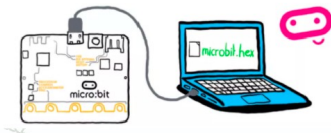
**PASSO 4** – para o robô parar. No bloco **RingbitCar** seleccionar o bloco “breaque”



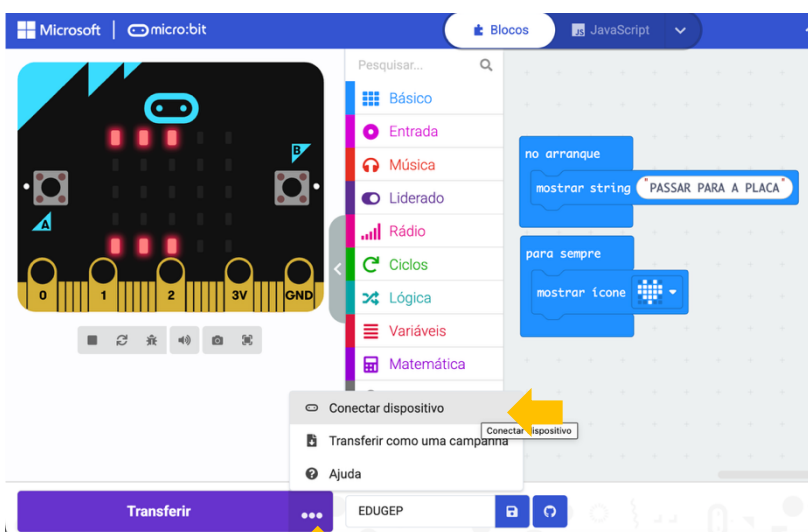


## Ligar a placa

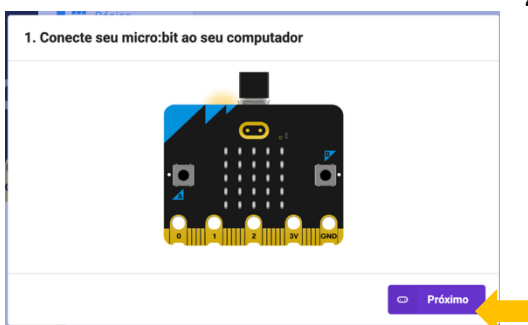
**PASSO 1-** Ligar a placa ao computador, utilizando o cabo.



**PASSO 2-** clicar nos 3 pontos na barra transferir e clicar em “Conectar dispositivo”



**PASSO 3-** Clicar em “próximo”



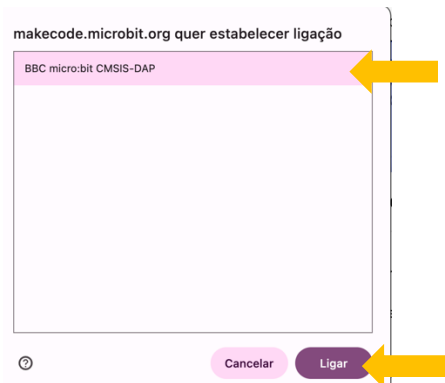
“Emparelhar”

**PASSO 4-** Clicar em





**PASSO 5-** Deverá aparecer a sua placa Micro:Bit e deve seleccionar e de seguida clicar em “Ligar”. Por último clicar em “Finalizar”



**NOTA:** quando a placa esta sincronizada, o Logo do micro:bit fica no botão “Transferir”

