

Projekt 10: Točenie, tleskanie, kompas

Zadanie

- robot počíta tlesknutia
- počet tlesknutí=počet otáčok
- robot zastane rovnako otočený ako pri spustení programu (pritom využíva kompasový senzor)
- tleskať je možné aj pri činnosti robota
- program sa dá použiť na rôznych robotov s rôznymi kolesami

Didaktický cieľ

- použiť premenné na konkrétnom príklade
- použiť porovnávací blok na výpočet logickej podmienky opakovania cyklu
- pochopiť činnosť zvukového senzora
- pochopiť činnosť kompasového senzora
- vytvoriť podmienku na testovanie nespojito sa meniacej cyklickej veličiny

Odporúčania

- na čítanie z kompasového senzora môžete použiť ultrazvukový blok, údaj sa mení po 2°
- na porovnanie s hodnotou kompasu treba použiť nejaký interval, nie len jednu hodnotu, pretože robot sa otáča priveľmi rýchlo a kompas neprechádza plynule cez všetky možné hodnoty – vyriešiť to môžete napr. pomocou výpočtového bloku s absolútnou hodnotou

Prílohy

- Program (rotation.rbt)
- Videozáznam (rotation.mp4)

Riešenie



