# ΜΑΘΗΜΑΤΑ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΥ ΜΕΣΑΙΟΥ ΕΠΙΠΕΔΟΥ



MyBlock για την ακολουθία χρωματιστής γραμμής με εισόδους Κίνηση απόστασης



By: Droids Robotics

# ΣΚΟΠΟΣ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ

- 1) Να μάθεις πώς να «γράφεις» μία ακολουθία γραμμής(line follower) με πολλαπλές εισόδους.
- 2) Να μάθεις πώς να «γράφεις» μία ακολουθία γραμμής(line follower) η οποία να σταματά μετά από συγκεκριμένο αριθμό μοιρών.
- 3) Να εξασκηθείς στη δημιουργία χρήσιμων MyBlock

# ΓΙΑΤΙ ΝΑ ΔΗΜΙΟΥΡΓΗΣΟΥΜΕ ΕΝΑ ΜΥΒΙΟCK ΓΙΑ ΑΚΟΛΟΥΘΙΑ ΓΡΑΜΜΗΣ ΜΕ ΠΟΛΛΕΣ ΕΙΣΟΔΟΥΣ;

- Δημιουργώντας ένα MyBlock για ακολουθία γραμμής μειώνει το μήκος του κώδικα και το κάνει επαναχρησιμοποιούμενο.
- Το να μάθεις να δημιουργείς ένα MyBlock με πολλές εισόδους ( ισχύς, μοίρες και χρώμα) είναι πολύ χρήσιμο.
  - Κάθε φορά που θέλεις να ακολουθήσεις μία γραμμή με διαφορετικό μήκος, απλά αλλάζεις την είσοδο.

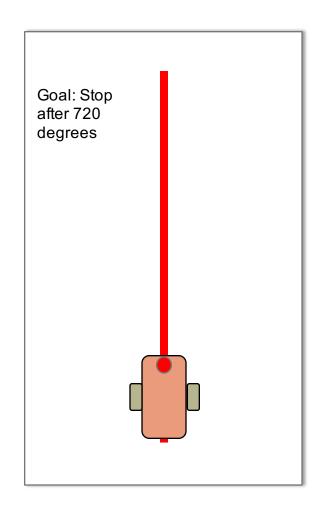
## ΤΙΡS ΓΙΑ ΕΠΙΤΥΧΙΑ

- 1) Θα πρέπει να γνωρίζεις πως να δημιουργείς μία απλή ακολουθία γραμμής και πώς να δημιουργείς MyBlock με εισόδους.
- 2) Εφόσον χρησιμοποιείς τον αισθητήρα σε ειτουργία χρώματος δεν χρειάζεται να τον κάνειw restart.
- 3) Έλεγξε σε ποια θύρα( port) έχεις συνδέσει τον αισθητήρα και προσάρμοσέ το στον κώδικά σου.
- 4) Ίσως χρειαστεί να προσαρμόσεις την ταχύτητα και τον προσανατολισμό που δουλεύει το ρομπότ. Επιβεβαίωσε ότι ο αισθητήρας βρίσκεται μπροστά από τους τροχούς σου στον προσανατολισμό που προχωράει το ρομπότ.
- 5) Επιβεβαίωσε ότι το ρομπότ βρίσκεται στην σωστή πλευρά της γραμμής. Το πιο συνηθισμένο λάθος είναι η λάθος τοποθέτηση του ρομπότ.
- 6) Ακολούθησε τα βήματα στο αρχείο ev3. Ξεκίνα από το βήμα 1.

# ΔΟΚΙΜΑΣΙΑ ΜΕ ΤΙΡS

Δοκιμασία: Δημιούργησε ένα MyBlock για ακολουθία γραμμής (line follower) που να ακολουθεί μία χρωματιστή γραμμή και σταματά μετά από συγκριμένο αριθμό μοιρών. Το MyBlock πρέπει να έχει 3 εισόδους (μοίρες, ισχύς και χρώμα γραμμής)

- 1) Δημιούργησε μία απλή ακολουθία γραμμής (line follower).
- 2) Πρόσθεσε ένα reset block για τις περιστροφές του κινητήρα για να διαγραφεί κάθε προηγούμενη δραστηριότητα του κινητήρα.
- 3) Όρισε λήξη της επανάληψης της ακολουθίας μετά από συγκεκριμένο αριθμό μοιρών.
- 4) Όρισε τις εισόδους της ακολουθίας: μοίρες, ισχύς και χρώμα γραμμής.
- 5) Χρησιμοποιώντας τα σχοινάκια δεδομένων σύνδεσε τις μοίρες στην έξοδο της επανάληψης, την σταθερά της ισχύς στο block κίνησης και τη σταθερά χρώματος στο block του αισθητήρα χρώματος.
- 6) Κάνε την ακολουθία αυτή ένα MyBlock.

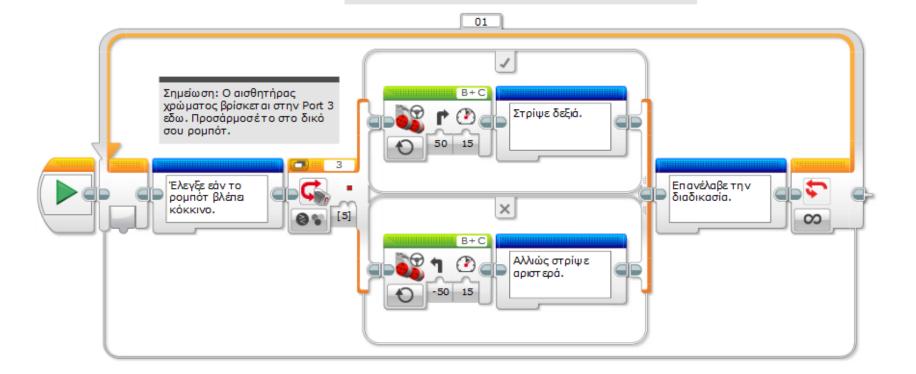


# ΒΗΜΑ 1: ΑΠΛΗ ΑΚΟΛΟΥΘΙΑ ΧΡΩΜΑΤΙΣΤΗΣ ΓΡΑΜΜΗΣ

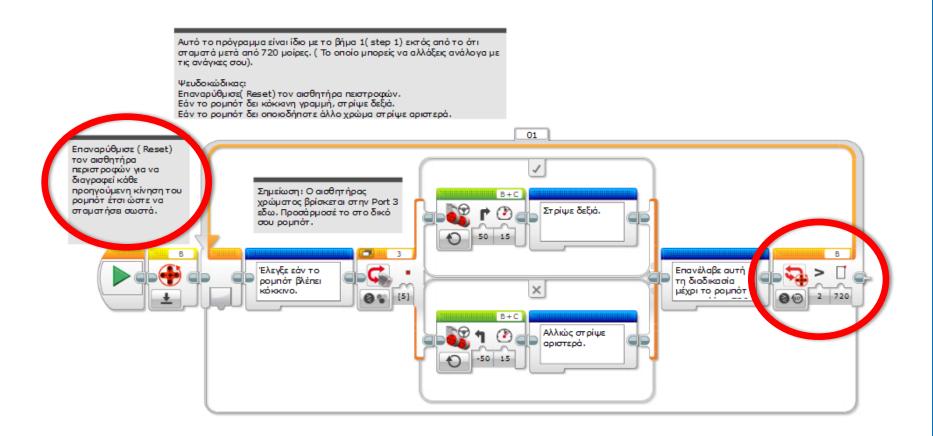
Στόχος: Η δημιουργία μίας ακολουθίας γραμμής( Line Follower) με αναγνώριση χρώματος.

Βήμα 1 : Δημιούργησε μία απλή ακολουθία γραμμής η οποία ακολουθεί την δεξιά μεριά της γραμμής. Ψευδοκώδικας:

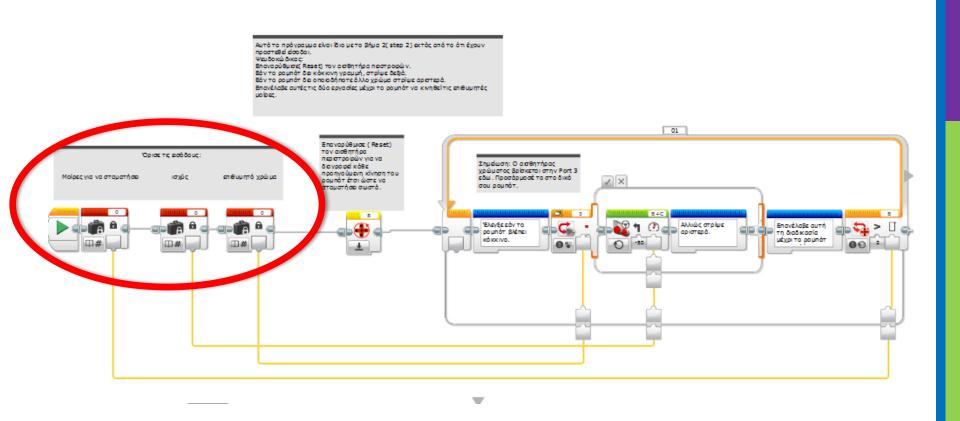
Εάν το ρομπότ δει κόκκινη γραμμή, στρίψε δεξιά. Εάν το ρομπότ δει οποιοδήποτε άλλο χρώμα στρίψε αριστερά. Επανέλαβε αυτές τις δύο εργασίες.



# **STAGE 2: RESET & DEGREES**



# **STAGE 3: ADDING INPUTS**



## **STAGE 4: MY BLOCK**

Αυτό το πρόγραμμα είναι το ίδιο με το βήμα 3 ( step 3) , αλλά έχει μετατραπεί σε MyBlock.

#### Διαδικασία:

- 1. Επέλεξε όλα τα blocks εκτός από τις σταθερές και το block εκκίνησης
- 2. Πήγαινε Tools-->My Block Buider
- 3. Αυτό το εργαλείο θα σε βοηθήσει να διαμορφώσεις το MyBlock σου.
- 4. Πάτα στην τελευταία γαλαζοπράσινη καρτέλα για να βρεις το νέο MyBlock.

#### Είσοδοι:

Μοίρες για να σταματήσει, ισχύς, επιθυμητό χρώνα



Σημείωση: Έχουμε επιλέξει 720 μοίρες, 15 ισχύ και 5=κόκκινο χρώμα. Πρόσεξε ότι στο MyBlock, το πράσινο χρώμα ΔΕΝ σημαίνει ότι από εκεί επιλέγεις χρώμα. Επέλεξε το σωστό χρώμα με βάση τον σωστό αριθμό από το κλειδί.

Αντιστοίχηση χρώματος με αριθμό.

- 0 Κανένα χρώμα
- 1 Maúpo
- 2 Μπλε
- 3 Πράσινο
- 4 Kitpivo
- 5 Κόκκινο
- 6 Λευκό
- 7 Καφέ

## ЕПОМЕНО ВНМА

- Σε αυτό το μάθημα χρησιμοποιούμαι μία απλή ακολουθία γραμμής.
  Μπορείς να συνδυάσεις όλες αυτές τις τεχνικές με κάθε ακολουθία γραμμής.
- Μάθε πως σαν δημιουργείς ανάλογες ακολουθίες γραμμής για απλή ή ομαλή (smooth) ακολουθία γραμμής → τσέκαρε τα μαθήματα ανώτερο επιπέδου: Proportional Line Follower lesson / Εναλλακτικοί τρόποι ακολουθίας γραμμής.

### **CREDITS**

- Αυτός ο οδηγός δημιουργήθηκε από τους Sanjay Seshan και Arvind Seshan από την Droids Robotics και μεταφράστηκε από τον Πλακιά Γεώργιο.
- Περισσότερα μαθήματα διαθέσιμα στο www.ev3lessons.com
- Email συγγραφέα : <u>team@droidsrobotics.org</u>

Email μεταφραστή : plakiasge@gmail.com



This work is licensed under a <u>Creative Commons Attribution-</u> NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License.