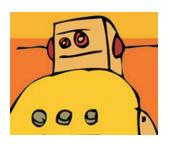
ADVANCED EV3 PROGRAMMING LESSON

Senzorul de Lumină NXT Light Sensors pe EV3



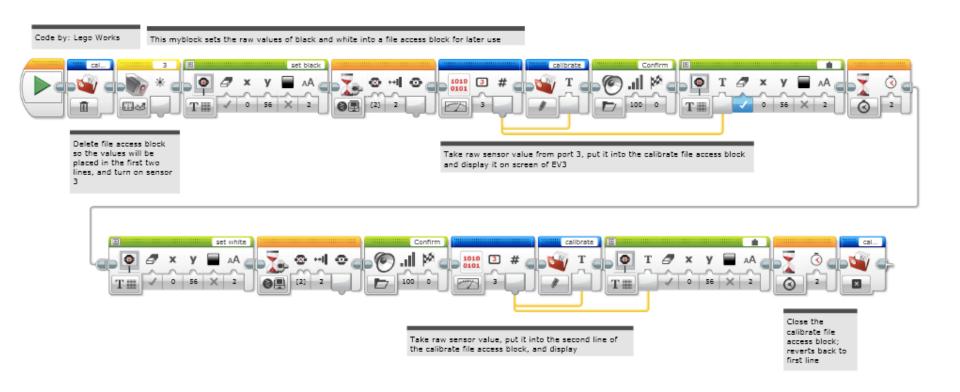
By Lego Works



Ţinta

- Ţinta acestei lecţii este să vă ajutăm să utilizaţi senzorul de lumină NXT Light Sensors pe EV3.
- Scopul principal al codului este să calibrăm senzorii NXT.
- Mulțumim echipei de FLL Team Lego Works from PA pentru că a împărtășit acestă lecție cu noi.
- Te rog să observi că trebuie să înțelegi cum funcționează salvarea datelor în fișiere pentru a utiliza acest cod. Vom adăuga o altă lecție la acest topic, în perioada imediat următoare.

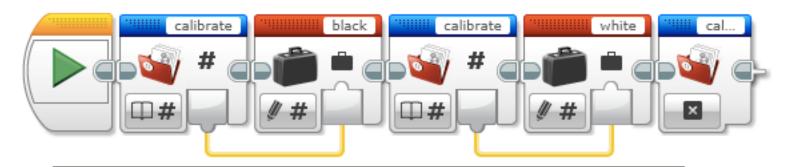
Pasul 1: CALIBRATE_LS: Stochează citirile Black/White în Fișiere



Pasul 2: VARIABLE_SET: READING THE VALUES în Variabile

This uses Files. We will have a seperate lesson on files.

Files are like variables (which store data across the same project) except files store the data even after you stop the program. (Comment added by Droids Robotics)



Writes line one of the calibrate file access block into the variable named black. Same with white, except it reads line 2 of the calibrate file access block. Closes the file access block.

Code by: Lego Works

Pasul 3: Light_sensor: Normalizarea citirilor Senzorului de lumină (0-100)

This myblock converts the raw value to a value between 0 and 100

Diack

This myblock converts the raw value to a value between 0 and 100

White black

This myblock converts the raw value to a value between 0 and 100

White black

This myblock converts the raw value to a value between 0 and 100

This myblock converts the raw value to a value between 0 and 100

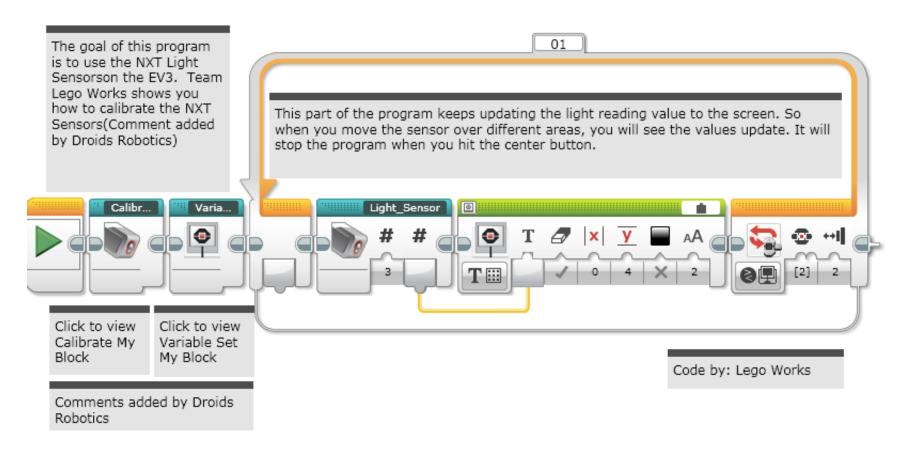
This myblock converts the raw value to a value between 0 and 100

Allows you to choose what port you will be using

Takes the raw value of the designated port, and using the following equation, converts it to a number between 0 and 100 (Raw value - Black) * 100 / (white - black)

The final value is then is accessed through the myblock outbound parameter

Pasul 4: TESTAREA BUCLEI: Calibrare și citire



Video cu rularea programului

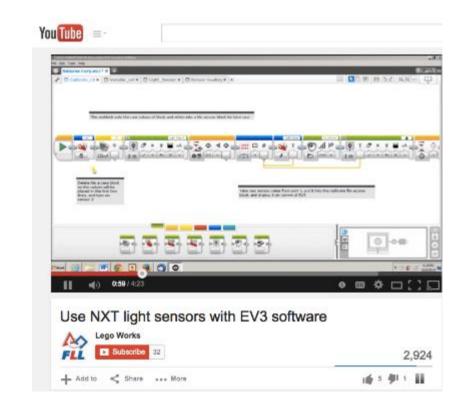
Privește acest video pentru a vedea cum funcționează codul.



Versiunea YouTube a aceluiași tutorial

Pentru această lecție, am adăugat bonus: o lecție pe YouTube ...

- Vizionează
- https://www.youtube.com/ watch?v=I7Bqvk-uMLk



Credits

- Acest tutorial a fost compilat de Sanjay Seshan și Arvind Seshan de la Droids Robotics utilizând cod distribuit pe Lego Works (legoworks2013@gmail.com)
- More lessons at <u>www.ev3lessons.com</u>
- Această lecție a fost tradusă în limba romană de echipa FTC Rosophia #21455, RO20



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