Lecție intermediară de programare



URMĂRIREA PERETELUI SIMPLU ȘI OPTIMIZAT CU SENZOR ULTRASONIC

By Sanjay and Arvind Seshan



Obiective

Aflați cum să utilizați senzorul cu ultrasunete pentru a urmări un perete Învățați cum să optimizați codul.

Pregătiri prealabile:

Bucle, comutatoare, senzor cu ultrasunete

Provocarea 1: Simpla urmărire a unui perete

Provocare: Poți scrie un program care să facă un robot să urmărească peretele (rămânând întotdeauna la 15 cm distanță de perete) folosind un senzor cu ultrasunete?

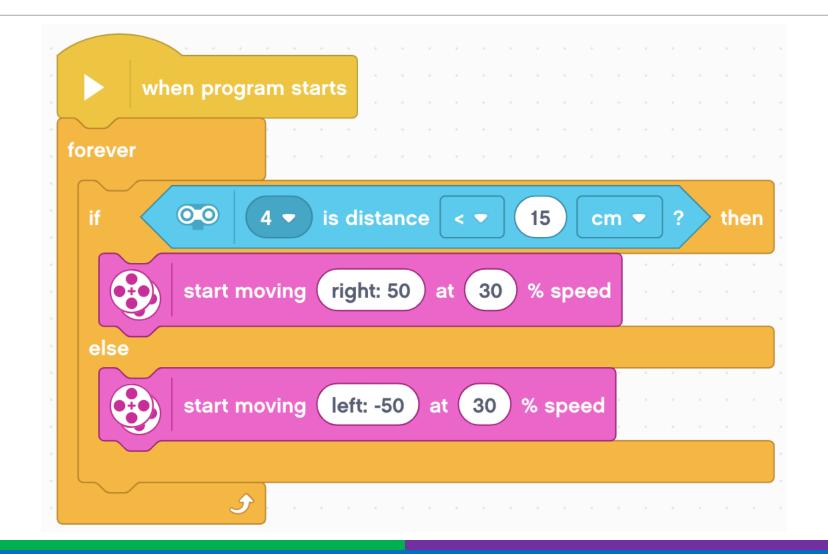
PASUL 1: Într-un bloc de comutare (switch block), rotiți la stânga sau la dreapta, în funcție de poziția robotului față de perete, prea aproape de perete sau prea departe de perete.

PASUL 2: Repetați totul într-o buclă care rulează la nesfârșit (puteți schimba condiția de ieșire a buclei dacă doriți)



Rulează videoclipul pentru a vedea cum ar trebui să se miște robotul

Soluția provocării 1

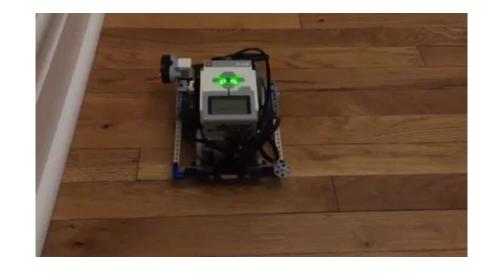


Provocarea 2: Optimizarea codului

Codul pentru provocarea simplă de a urmări un perete (Simple Ultrasonic Wall Follow Challenge) a fost lent, iar robotul se mișcă mult înainte și înapoi.

Provocare: Pentru următoarea provocare, gândește-te cum poți îmbunătăți programul astfel încât urmărirea peretelui să fie mai ușoară

Sugestie: Schimbați unghiul întoarcerilor

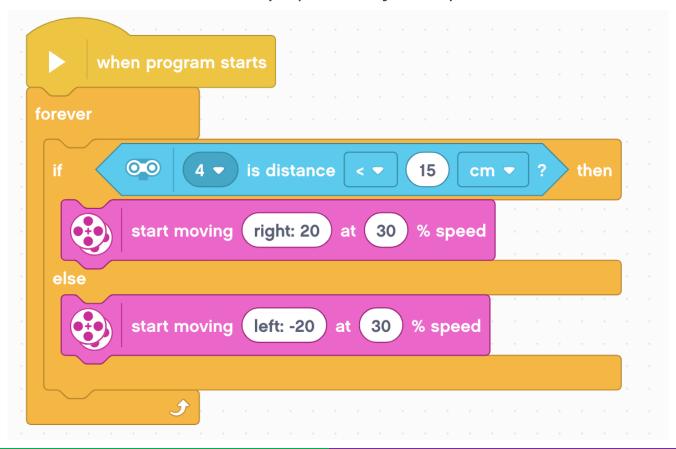


Rulează videoclipul pentru a vedea cum ar trebui să se miște robotul

Observați vreo diferență?

Soluția provocării 2

Valorile de direcție din blocurile de deplasare a direcției sunt setate la 20 în loc de 50, astfel încât robotul să facă mai puține viraje bruște



Credite

Această lecție de Mindstorms a fost realizată de Sanjay Seshan și Arvind Seshan.

Mai multe lecții sunt disponibile pe ev3lessons.com

Această lecție a fost tradusă în limba română de echipa de robotică FTC – ROSOPHIA #21455 RO20.



Această lucrare este licențiată sub <u>Creative Commons Attribution-</u> NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License.