Продолжающий уровень



ПОВОРОТ С ПОМОЩЬЮ СОБСТВЕННЫХ БЛОКОВ

By Sanjay and Arvind Seshan



На этом занятии

- 1. Создадим полезный мой блок
- 2. Создадим Мой блок, который берет за входные параметры измерения транспортиром
- 3. Сделаем мой блок поворота

Пререквизиты: Основы поворота, Собственные блоки с входом и выходом, Шины данных, Блоки математики, Port View

Градусы Энкодера и градусы Транспортира



45 градусов поворота робота в реальном мире можно измерить с помощью транспортира. Мы называем их градусы транспортира.



Вы можете использовать EV3, чтобы измерить на сколько колесо повернулось. Мы называем их градусами энкодера.

- Так же как и Move_CM, вы можете создать мой блок для поворота. Для блока езды на сантиметры мы измеряли сколько градусов в одном сантиметре.
- Чтобы сделать Мой блок Поворота на градусы, нужно определить сколько градусов мотора в одном градусе транспортира.

Поворот на градусы в 3 простых шага

Шаг 1: Сколько градусов мотора в одном градусе транспортира?

Шаг 1А: Измеряем энкодером градусы

Шаг 1B: Запрограммируйте робота повернуть на 1 градус транспортира

Шаг 2: Добавьте математический блок, чтобы перевести градусы транспортира в градусы энкодера.

Шаг 3: Создайте мой блок Turn_Degrees с 2 входными параметрами (мощность и градусы)

Шаг 1А: Измеряем энкодером

Рассчитаем сколько градусов энкодера в одном градусе транспортира

- Перейдите в Port View и выберите энкодер мотора
- Удерживайте одно колесо и поворачивайтесь только другим (Поворот одним мотором). Поверните робота на желаемое кол-во градусов. Убедитесь, чтобы колеса не проскальзывают.
- Посмотрите на градусы энкодера и поделите их на градусы траспортира.
- Это число кол-во градусов энкодера в одном градусе транспортира.

Пример с DroidBot-ом

- Робот повернул на 90 градусов транспортира
- Port View показал 330 градусов энкодера
- 330 градусов энкодера/90 градусов транспортира = 3.7



Шаг 1В: Поверните робота на 1 градус

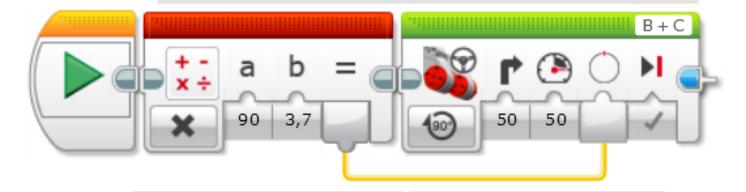
Цель программы - повернуть робота на 1 градус транспортира



3,7 это число градусов энкодера в одном градусе транспортира для DroidBot-a. Вы должны подстроить это значение под свою конструкцию

Шаг 2: Перевод градусов

Цель программы - автоматизировать перевод градусов транспортира в градусы энкодера

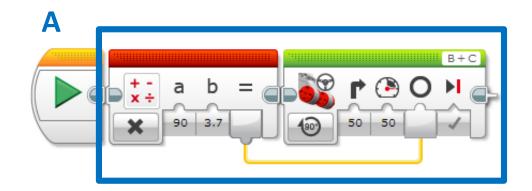


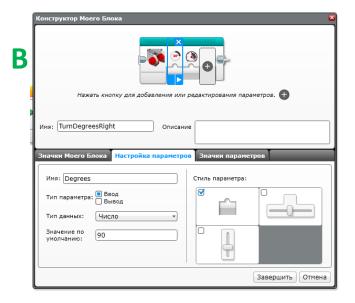
Мы использовали блок математики, чтобы умножить кол-во градусов транспортира на кол-во градусов энкодра в одном градусе транспортира

Результат мат. блока соединяем с градусами рулевого управления

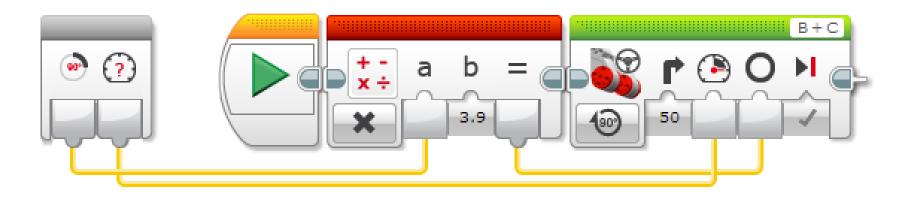
Шаг 3А: Создаем мой блок

- А. Выделите два блока и перейдите в конструктор моего блока
- В. Создайте 3 входных параметра: градусы и мощность. Оба настроены как числовые.
- Обратитесь к занятию «Собственные блоки с входом и выходом», если вам нужна помощь с созданием Моего блока





Шаг 3А: Соединяем шины данных



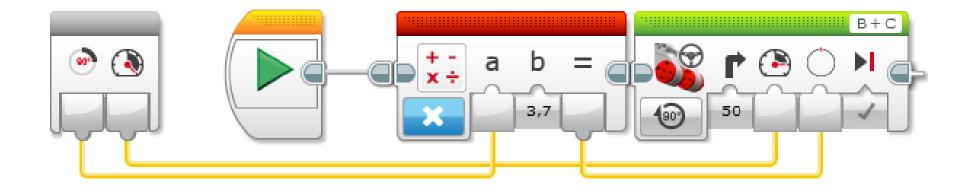
С. Соединить входы в сером блоке. Входной параметр градусов соединяется с блоком математики. Входной параметр мощности соединяется с мощностью рулевого управления. Результат блока математики соединяется с градусами рулевого управления.

Шаг 3В: Мой блок Turn_Degrees

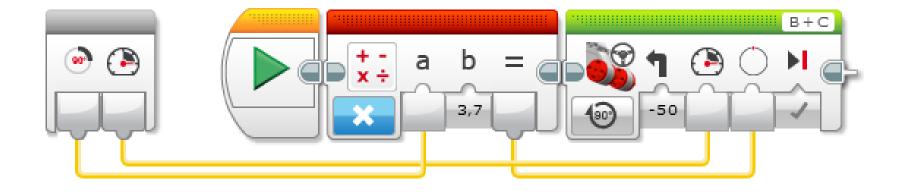
Повторите действия, чтобы сделать Мой блок поворота налево и направо. Вы можете двойным нажатием на блок посмотреть на код, спрятанный в моем блоке



Шаг 3В: Внутри Right_TurnDegrees



STEP 3B: Inside Turn_degrees left



Обсуждение

Почему мой блок TurnDegree полезен?

• Вы можете измерить повороты используя транспортир и ввести это число в блок

Изменение входных параметров одной копии моего блока TurnDegrees повлияет ли на другую копию?

 Нет. Поэтому Мои блоки полезны. Вы можете использовать мой блок множество раз, каждый раз с разными цифрами мощности и градусов(или другие параметры).

Можете ли вы изменить Мой блок после того, как он сделан?

• Вы можете изменить все.

Благодарность

Этот урок создан Sanjay Seshan и Arvind Seshan

Больше уроков доступно на сайте mindlesson.ru и ev3lessons.com

Перевод осуществил: Абай Владимир, abayvladimir@hotmail.com



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