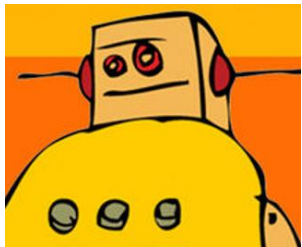


Бонусные уроки программирования

Датчики NXT Light на EV3



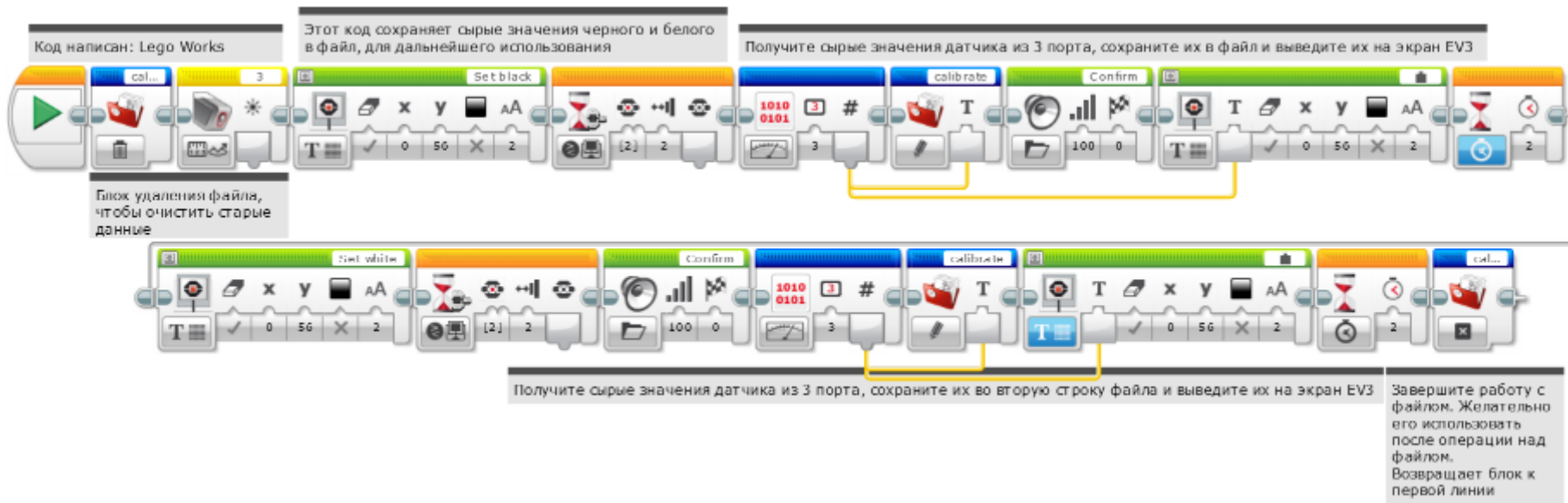
By Lego Works



Цель

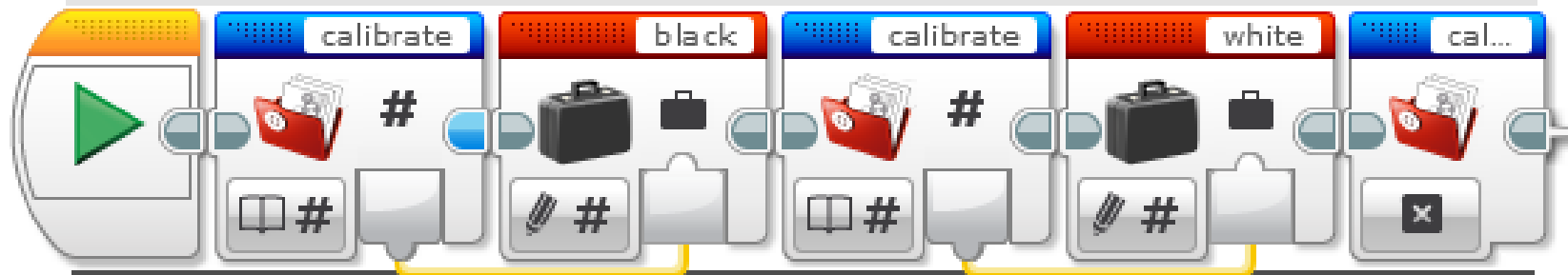
- Цель этого урока – помочь вам использовать датчики NXT Light в ПО EV3-G
- Основная цель кода – калибровка датчика NXT Light
- Спасибо команде FLL из Пенсильвании “Lego Works” за предоставление данного урока
- Обратите внимание, что вы должны уметь работать с файлами, чтобы использовать данный код.
Перейдите к уроку “Загрузка и выгрузка файлов” в продвинутом уровне

ШАГ 1: CALIBRATE_LS: Сохраните показания Черного/Белого в файл



ШАГ 2: VARIABLE_SET: Считываем значения в переменные

Код использует файлы. У нас будет отдельный урок по работе с файлом. Файлы похожи на переменные (они хранят данные одном проекте), кроме того, что в файле данные хранятся и после завершения программы. Комментарии добавлены Droids Robotics

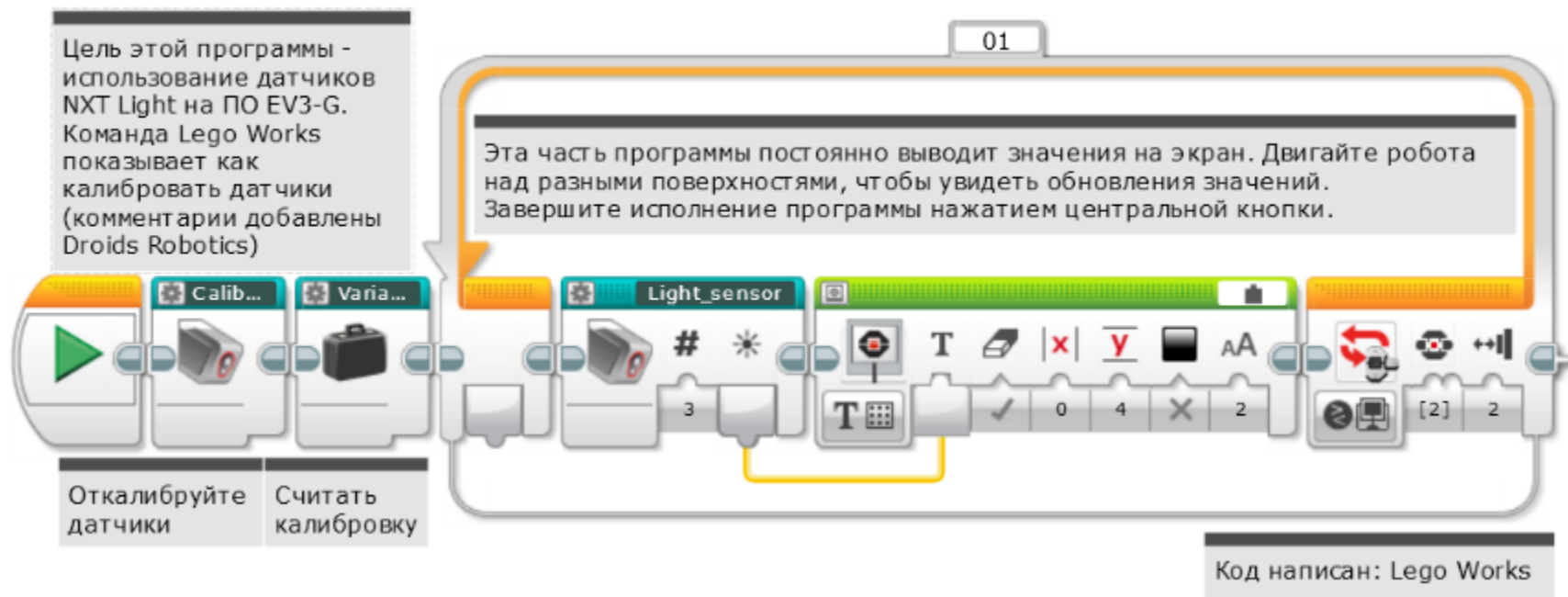


Записываем первую линию в переменную "black". Записываем вторую линию в переменную "white". Затем закрываем файл.
Код написан: Lego Works

ШАГ 3: Light_sensor: Нормализуем показания датчика света к 0-100



ШАГ 4: Тестовый цикл: Калибровка и считка



Видео с запущенной программой

- Смотрите это видео, чтобы увидеть как работает код.

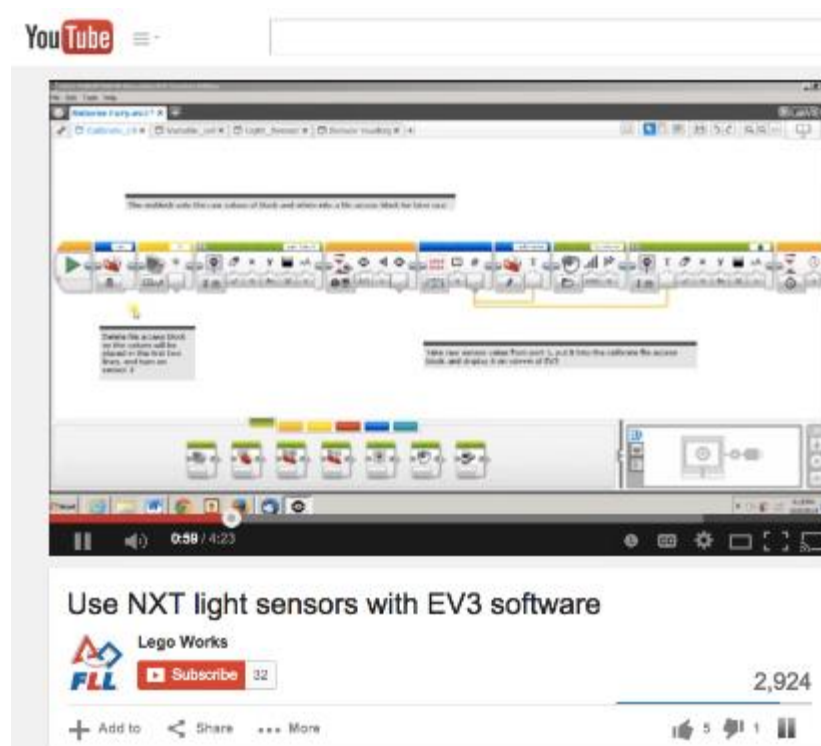


YouTube версия этого урока

➤ Для этого урока у нас есть бонус: YouTube видео версия урока...(на английском языке)

➤ Посетите

➤ <https://www.youtube.com/watch?v=I7Bqvk-uMLk>



Благодарность

- Этот урок был сделан Sanjay Seshan и Arvind Seshan (команда Droids Robotics) с использованием кода Lego Works (legoworks2013@gmail.com)
- Больше уроков доступно на сайте mindlesson.ru и ev3lessons.com
- Перевод осуществил: Абай Владимир, abayvladimir@hotmail.com



This work is licensed under a [Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/).