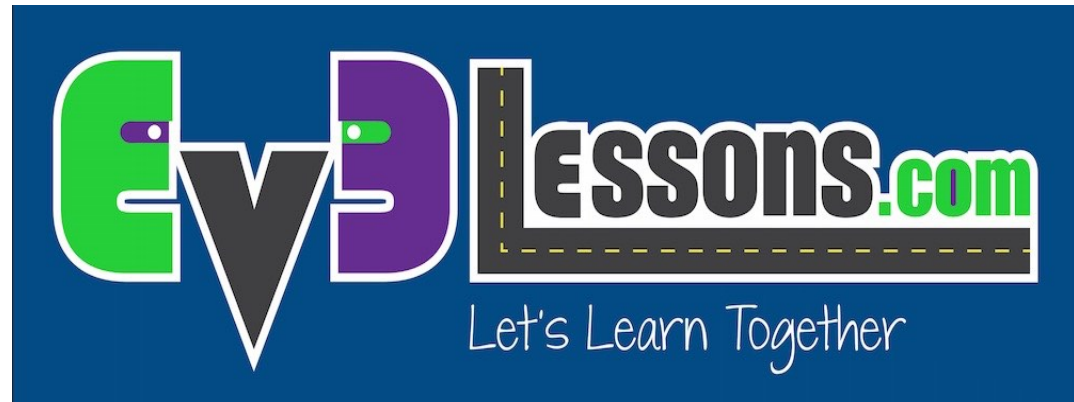


PROGRAMAZIO GAI ERTAINAK



HORMA JARRAITZAILE SINPLE ETA OPTIMIZATUA

By Sanjay and Arvind Seshan



Helburuak

Ikasi ultrasoinu sentsorea erabiltzen hormak jarraitzeko

Ikasi kodea hobeagotzen

Aurrebaldintzak: Bukleak, etengailuak eta ultrasoinu sentsorea

1. Erronka: Horma jarraitzaile sinplea

Erronka: Programa dezakezu programa bat errobot bat horma bat jarraitzen mantendu daitekeena (15cm-tara mantentzen beti) ultrasoinu sentsoarea erabiltzen?

1 URRATSA: Etengailu batean, eskuinera edo ezkerrerantz biratzen du hormatik hurbilago edo hurrunago badago.

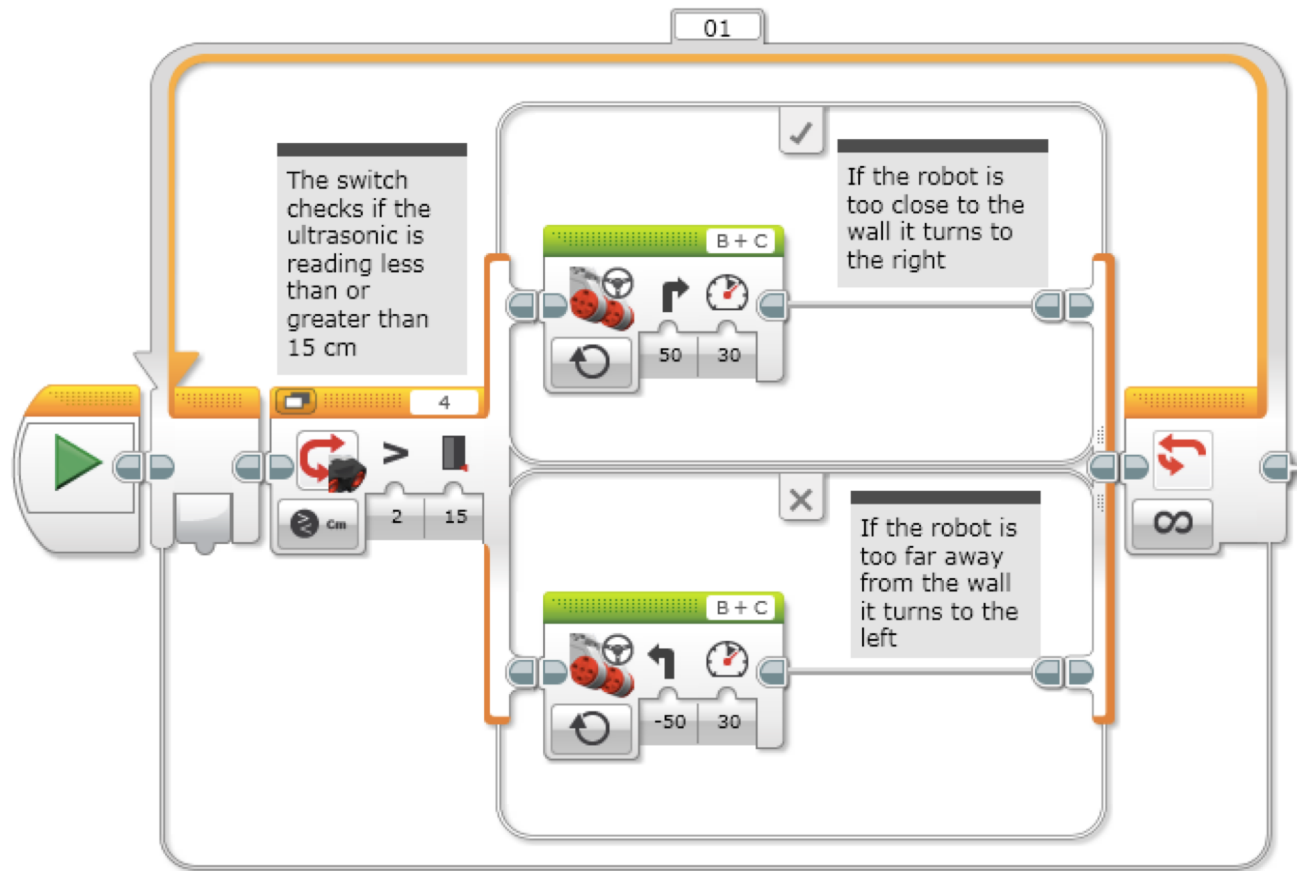
2 URRATSA: Errepikatu dena bukle batean betiko (buklearen baldintza aldatu daiteke nahi izanez gero)



Ikusi ezazu bideo hau errobotak zelan mugitu behar den ikusteko

1 Erronkaren emaitza

The goal of this program is to make a simple wall follower

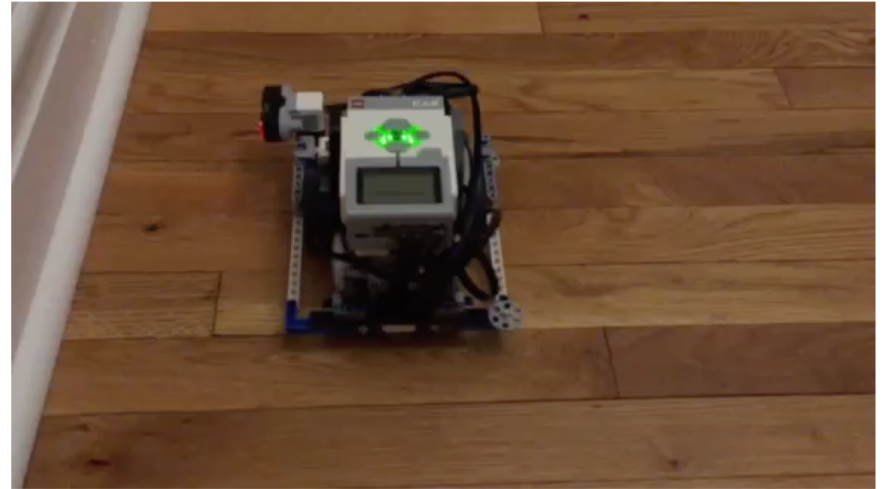


2 Erronka: Kodea hobetzen

Horma jarraitzaile sinplearen kodea motela da eta errobota asko astintzen da.

Erronka: Pentsatu zelan egin errobotak horma jarraitzea era leun batean.

Laguntza: Aldatu biren angelua



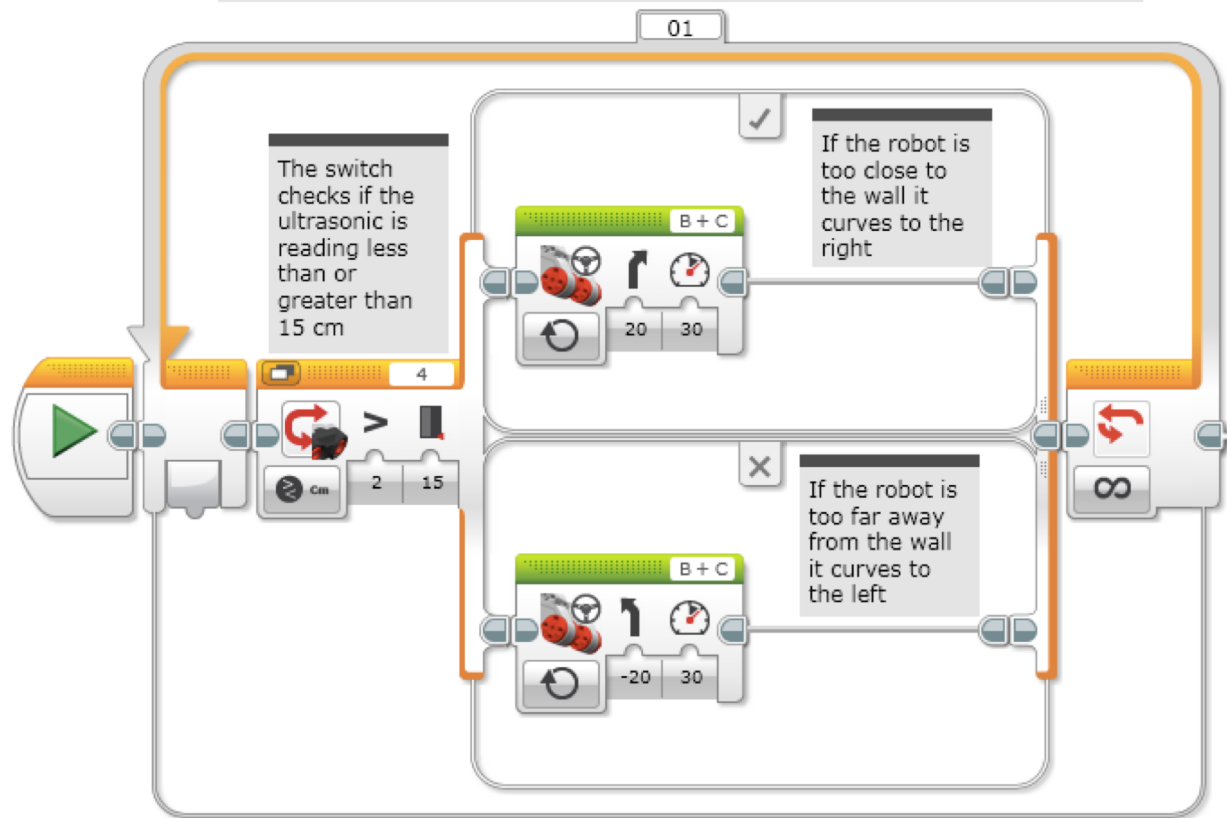
Ikusi ezazu bideo hau errobota zelan mugitu behar den ikusteko

¿Nabaritu dezakezu desberdintasuna?

2 Erronkaren emaitza

The goal of this program is to make a optimized wall follower that wiggles less than the simple wall follow

The steering values in the move steering blocks are set to 20 instead of 50 so that the robot makes less sharp turns



Kredituak

Gai hau Sanjay Seshan-ek eta Arvind Seshan-ek egin zuten.

Gai gehiago aurkitu ahal dituzu www.ev3lessons.com webgunean.

Itzulpena Edurobotic-ek eginda. www.edurobotic.es (Anartz San Juan taldekideak hain zuzen).



Lan hau [Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/) lizentziaren eraginaren azpian dago.