

# PRIME LESSONS

By the Makers of EV3Lessons

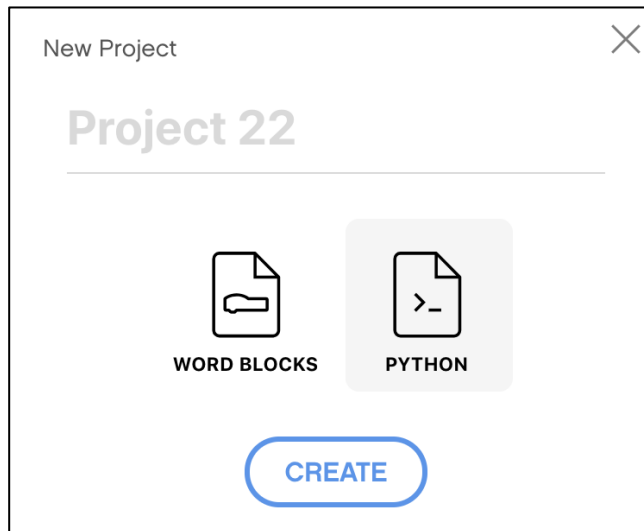


## INTRODUCERE HUB & SOFTWARE (PYTHON)

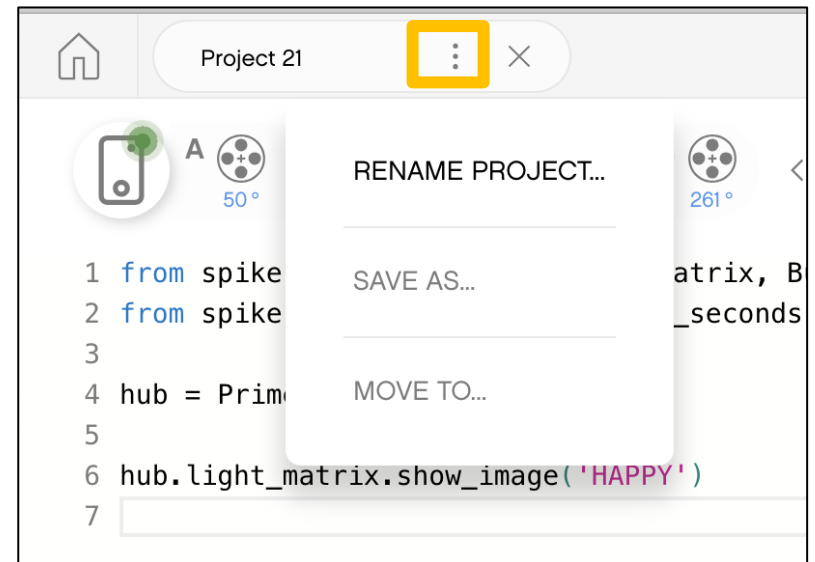
BY SANJAY AND ARVIND SESHAN

# CREAREA UNUI PROIECT ÎN PYTHON

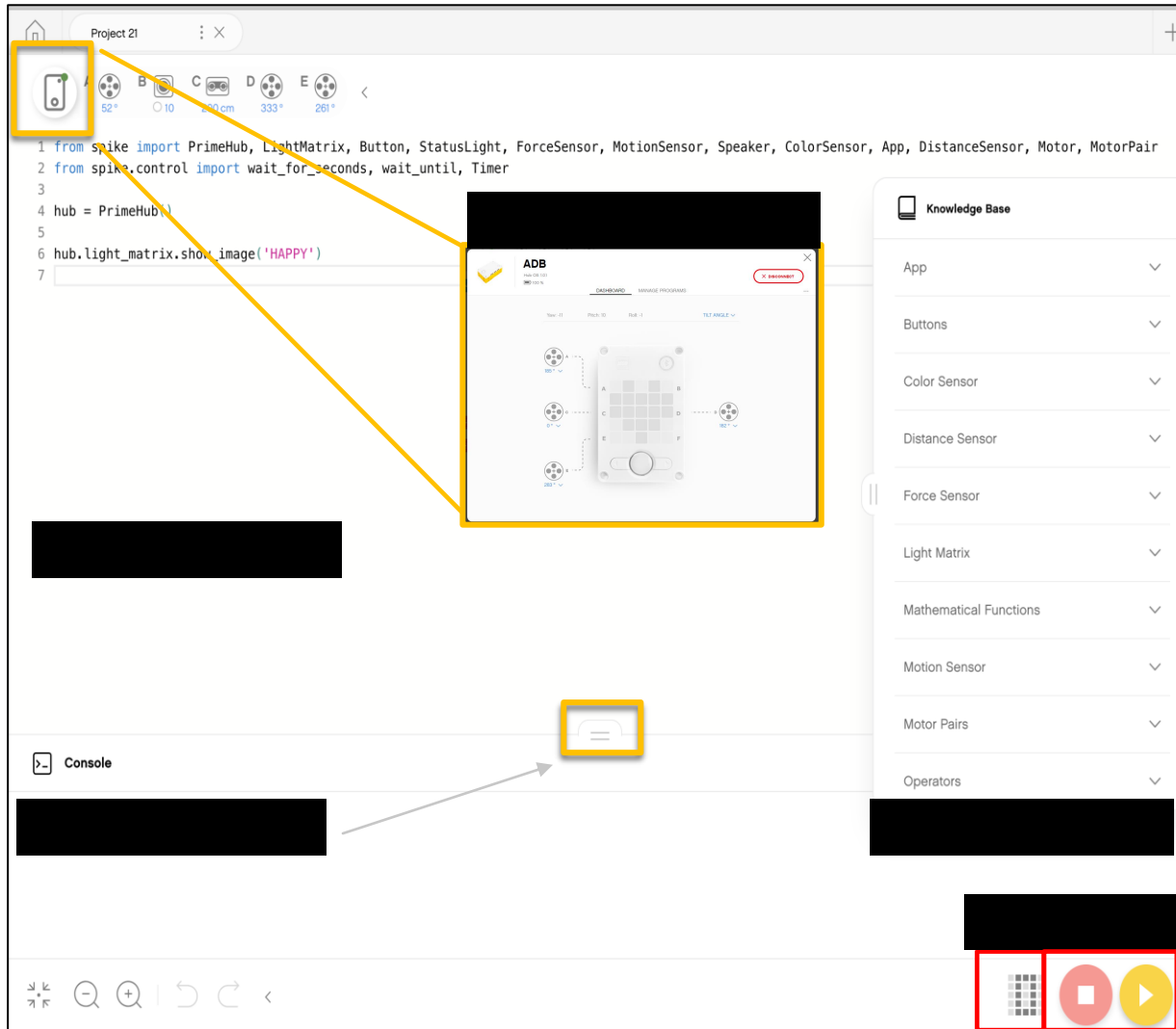
- Selectează Python din pop-up



- Apasă pe cele 3 puncte pentru a schimba numele fișierului



# PLANUL DE PROGRAMARE

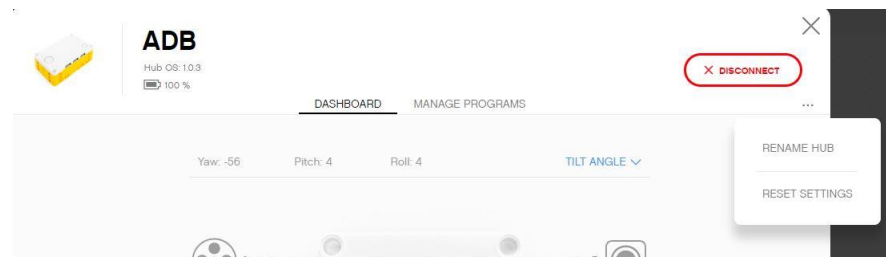
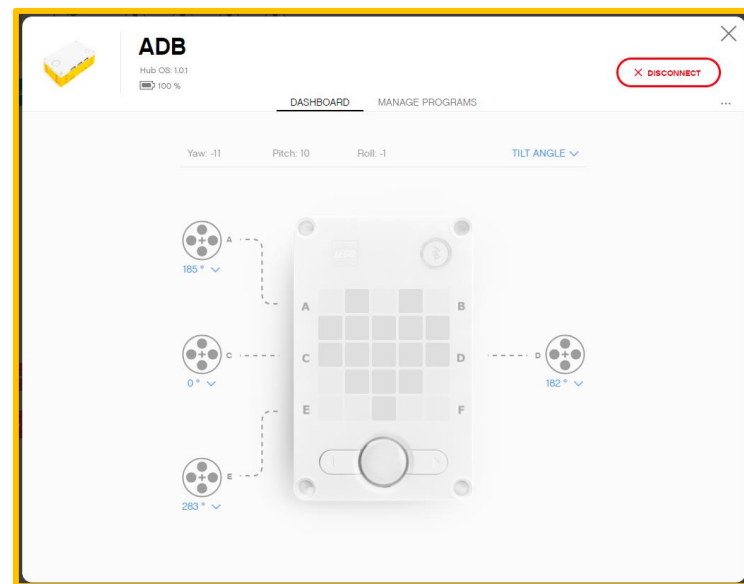


- Cunoștințe de bază: Sfaturi pentru MicroPython
- Planul de programare: Planul principal de programare este locul unde creezi fiecare program (numit 'Proiect')
- Iconițele de conectare îți permit accesul la Tabloul de bord al hub-ului
- Iconița Stop/Play te lasă să alegi pe ce slot încarci și rulezi codul.
- Consola: Orice printezi la fel ca și erorile sunt afișate aici

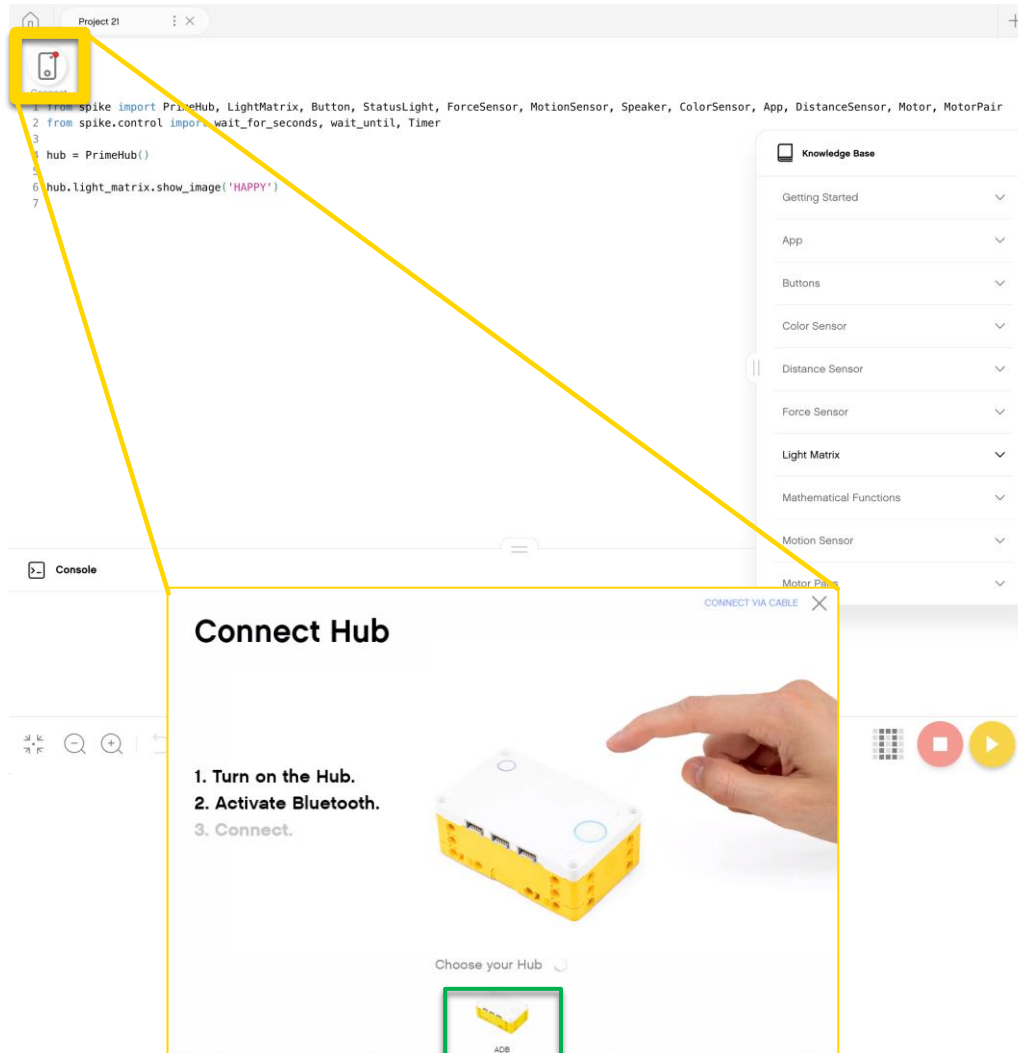
# TABLOUL DE BORD A HUB-ULUI



- Trebuie să te conectezi la Hub pentru a accesa această secțiune
- Această secțiune este utilă pentru:
  - Verificarea nivelului bateriei
  - Verificarea versiunii Hub OS
  - Monitoriza valorilor senzorilor giroscopici
  - Să vezi ce motoare și senzori sunt conectate
  - Să monitorizezi în timp real valorile motoarelor și senzorilor
- Poți de asemenea să redenumiești Hub-ul în acest panel prin apăsarea celor 3 puncte (...)
- „Manage Programs” are o listă a tuturor programelor de pe hub (maximum 20). Utilizează această secțiune pentru a schimba ordinea programelor.



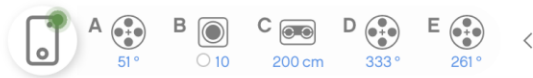
# CONECTAREA LA BRICK



- Soft-ul se va auto-conecta la brick dacă se utilizează USB
- Pentru a te conecta via Bluetooth, apasă pe iconița din software.
- Activează Bluetooth-ul prin apăsarea butonului de pe brick.
- Brick-ul tău va apărea în lista jos. Apasă pe numele brick-ului pentru a te conecta la hub.

# CODUL DEFAULT PYTHON

- Toate programele din Python vor începe cu codul următor prin definiție
- În general, păstrează liniile 1-4 în toate programele
- Importurile îți vor permite să utilizezi senzori/motoare/etc în programul tău



```
1 from spike import PrimeHub, LightMatrix, Button, StatusLight, ForceSensor, MotionSensor, Speaker, ColorSensor, App, DistanceSensor, Motor, MotorPair
2 from spike.control import wait_for_seconds, wait_until, Timer
3
4 hub = PrimeHub()
5
6 hub.light_matrix.show_image('HAPPY')
7
```

# CREDITS

- Această lecție de SPIKE Prime a fost realizată de Sanjay Seshan și Arvind Seshan.
- Mai multe lecții sunt disponibile pe [www.primelessons.org](http://www.primelessons.org)
- Această lecție a fost tradusă în limba română de echipa de robotică FTC – ROSOPHIA #21455 RO20



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