

INTRODUCERE - SENZORUL DE ATINGERE

DE SANJAY ŞI ARVIND SESHAN

Această lecție folosește software SPIKE 3

OBIECTIVELE LECȚIEI

- Învață cum să folosești senzorul de atingere
- Învață cum să folosești block-ul Așteaptă Până Când
- Notă: Senzorul de atingere nu este disponibil pentru Robot Inventor



CE ESTE SENZORUL DE ATINGERE?

- Senzorul de atingere realizează două tipuri de detecții:
 - Detectarea atingerii
 - Detectarea forței
- Poți să măsori forța în procente sau în Newtoni.







CUM PROGRAMEZI UN SENZOR DE ATINGERE

- Cele trei moduri ale senzorului sunt:
 - Apăsat este detectat și o atingere ușoară
 - Apăsat-Tare este apăsat cel puțin 60%
 - Eliberat senzorul nu este apăsat deloc



PROVOCAREA I: ÎNAINTEAZĂ PÂNĂ LA ATINGERE

- Programează robotul să înainte până când apeși senzorul de atingere.
- Încearcă să folosești senzorul în modul Apăsat și Apăsat-Tare.
- Vei folosi block-ul de Așteaptă Până Când pentru a rezolva această misiune.

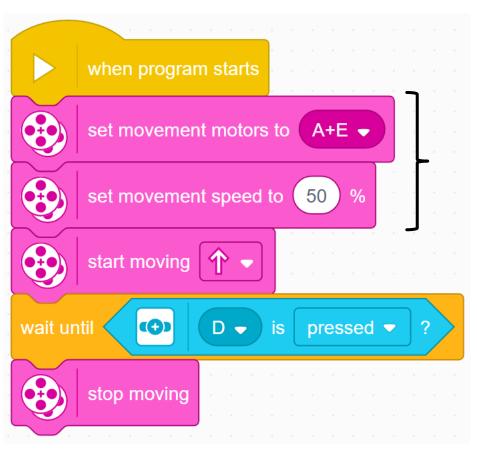


Pseudocod:

- Setează mișcarea motoarelor pentru robot (A și E pentru Droid Bot IV și robotul ADB).
- Setează **viteza de mișcare** pentru robot.
- Începe mișcarea înainte.
- Folosește block-ul Așteaptă Până Când pentru a aștepta ca senzorul să detecteze o apăsare.
- Oprește mișcarea.

PROVOCAREA I: SOLUȚIE

În lecțiile precedente, ai învățat să configurezi robotul. Primul set de block-uri setează mișcarea motoarelor și viteza. (Vezi Lecția despre Configurarea Robotului.)



Notă: 50% este viteza implicită astfel că block-ul de setare a vitezei poate fi omis. Acesta este inclus pentru ajustarea mișcării la nevoie.

Confirgurează Robotul

Începe mișcarea

Așteaptă până când senzorul de atingere este apăsat

Oprește mișcarea

CREDITE

- Această lecție a fost creată de Sanjay Seshan și Arvind Seshan pentru Prime Lessons.
- Mai multe lecții sunt disponibile la <u>www.primelessons.org</u>.
- Această lecție a fost tradusă în limba romană de echipa de robotică FTC ROSOPHIA #21455 RO20



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