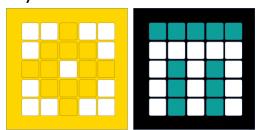


By the Makers of EV3Lessons



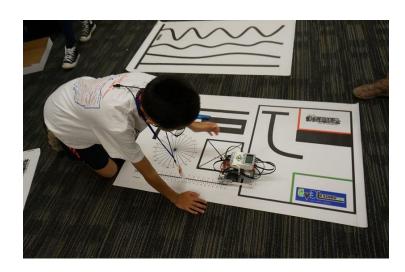
PROVOCĂRI FINALE

BY SANJAY AND ARVIND SESHAN

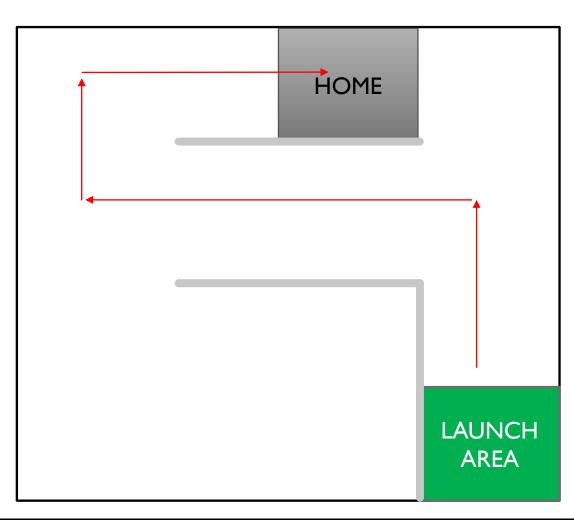
INSTRUCȚIUNI

- Tinta acestor provocări este să combinăm tot ceea ce elevii au învățat până acum: deplasări, întoarceri și utlizarea de bază a senzorilor
- Poţi inventa orice provocare doreşti utilizând banda izoler neagră pe o planşă albă. (banda izoler este disponibilă în magazinele cu materiale de construcţii). Poţi folosi un poster mare şi chiar podeaua.
- Notă: culorile benzilor izoler nu sunt aceleași cu cele ale LEGO. Așa că senzorii e posibil să aibă dificultăți în citirea acelor culori.
- Poți folosi de asemenea planșele FIRST LEGO League mai vechi pentru antrenament. Sunt câteva disponibile pe eBay sau la alte echipe.



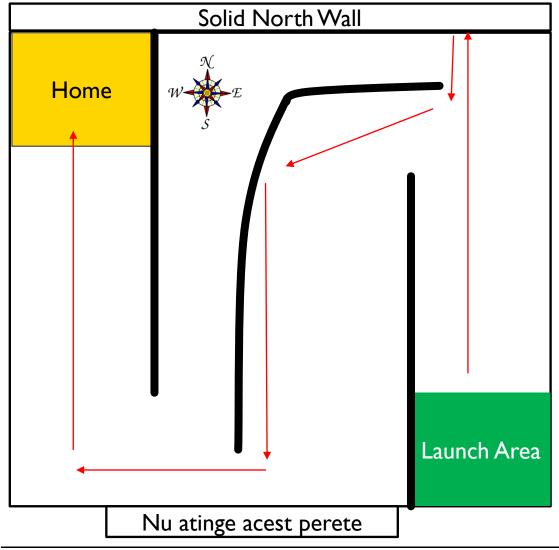


PROVOCAREA I: ANTRENAMENT CU MERS ÎNAINTE ȘI ÎNTOARCERI



- Așează robotul pe Launch Area
- 2) Întoarce stânga și mergi înainte în pasaj
- 3) Întoarce dreapta
- 4) Întoarce dreapta și oprește pe "Home".

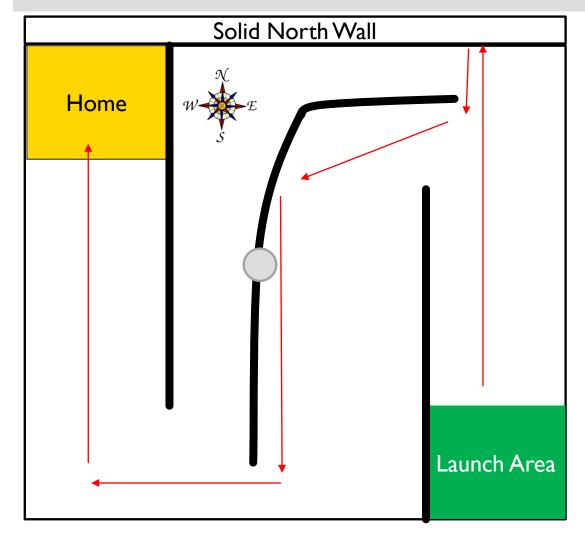
PROVOCAREA 2: ANTRENAMENT - UTILIZAREA SENZORILOR



- I) Așează robotul pe Launch Area
- 2) Robotul trebuie să se deplaseze spre Peretele de la Nord și să-l atingă.
- 3) Robotul merge înapoi și trebuie să navigheze prin pasaj.
- 4) Robotul merge până la "do not touch this wall". Nu atinge peretele. (poate fi folosită acolo, o cutie ușoară de carton care să cadă dacă e atinsălight box)
- 5) Robotul se întoarce și merge spre peretele din Vest.
- 6) Robotul se întoarce și continuă deplasarea spre "Home".

Utilizează 2-3 SENZORI

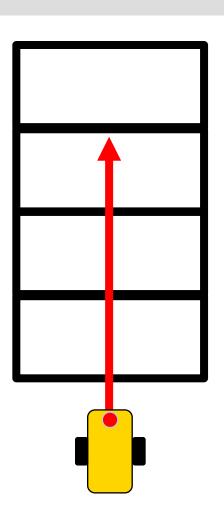
PROVOCAREA 3: RIDICAREA ȘI TRANSPORTUL OBIECTELOR



- Așează robotul pe Launch Area
- 2) Robotul trebuie să se deplaseze spre peretele de la Nord și să-l atingă.
- 3) Robotul merge înapoi și trebuie să navigheze prin pasaj.
- 4) Robotul capturează și ridică un pahar de carton.
- 5) Robotul se întoarce și merge spre peretele din Vest.
- 6) Robotul se întoarce și continuă deplasarea spre "Home".

OPRIREA LA LINIE

- Programează robotul să înainteze și să se oprească la exact a treia linie.
- Mergi înainte până la prima linie neagră
- Repetă această acțiune de 3 ori
- Combină ce ai învățat atunci când ai studiat lecțiile despre blockurile de REPEAT, IF/THEN, senzor de culoare și mers înainte/înapoi.



CREDITS

- Această lecție de SPIKE Prime a fost realizată de Sanjay Seshan și Arvind Seshan.
- Mai multe lecții sunt disponibile pe www.primelessons.org
- 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.