

# PRIME LESSONS

By the Makers of EV3Lessons



## ERORI LA CITIRE A SENZORULUI GIROSCOPIC

BY SANJAY AND ARVIND SESHAN

This lesson uses SPIKE 3 software

# OBIECTIVUL LECȚIEI

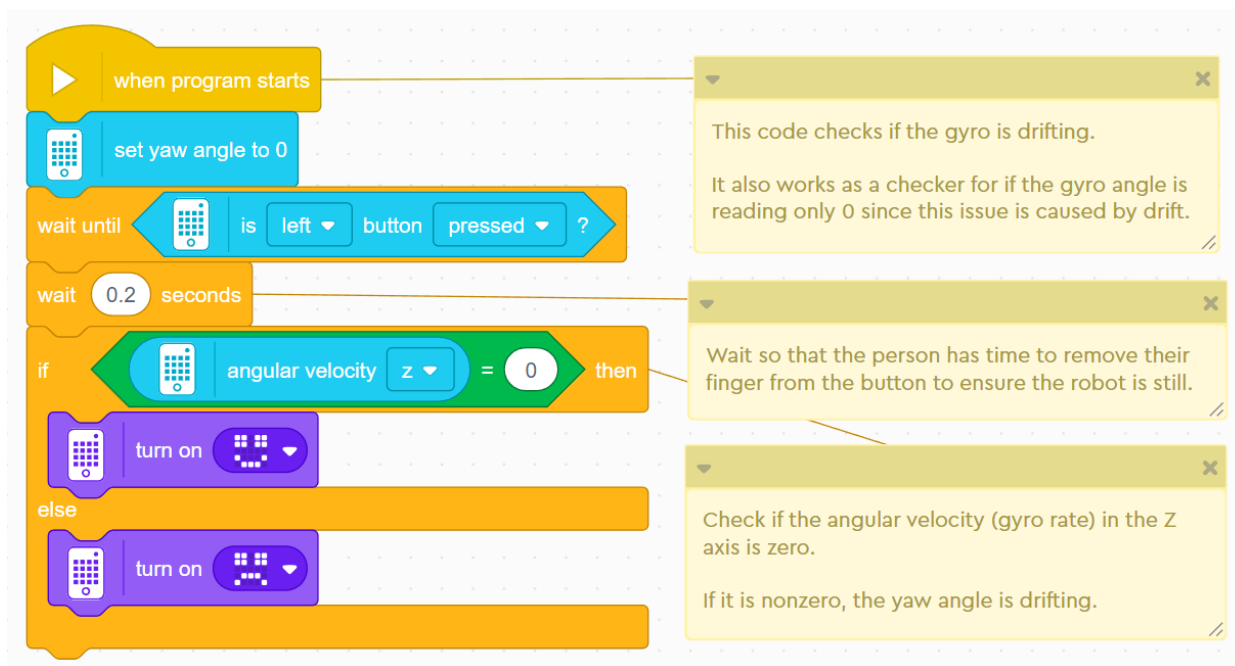
- Să înțelegem cum apar erorile de citire ale senzorului giroscopic și să găsim o modalitate de a compensa/elimina aceste erori

# PROBLEMELE SENZORULUI GIROSCOPIC

- Problema 1: Urmăriți acest videoclip. (<https://youtu.be/PdQLqaLNgM>). Un robot care folosește SPIKE 2 poate începe să aibă erori de citire ale senzorului giroscopic imediat ce rulăm pe hub un cod simplu.
- Problema 2: Senzorul giroscopic poate fi blocat și să citească 0 tot timpul, atât la utilizarea SPIKE 2, cât și la utilizarea SPIKE 3
- Ambele probleme sunt cauzate de erori de citire ale senzorului giroscopic
- Atât în SPIKE 2, cât și în SPIKE 3 se pare că giroscopul așteaptă ca robotul să fie nemișcat înainte de a citi valorile giroscopului. Cu toate acestea, deoarece eroarea a apărut deja la acel moment prin scuturarea robotului, hub-ul crede că se mișcă continuu chiar și atunci când robotul este nemișcat.

# SOLUȚIE PENTRU ERORILE DE CITIRE ALE SENZORULUI GIROSCOPIC

- Verificați dacă giroscopul are erori de citire înainte lansarea robotului pentru meciul dvs
- Dacă are erori, reporniți robotul



Dacă afișajul arată o față nefericită când apăsați butonul hub-ului din stânga în timp ce hub-ul este nemișcat, va trebui să reporniți robotul.

# 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/).