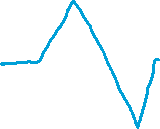
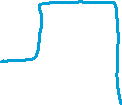
**Senzorji**

Mi smo zdej peljali po nekem vzorcu, ampak vsak naslednji vzorec, ki se je ponovil, je nekoliko odstopal od prejšnjega. Primerjava z avtom: To je tako kot če bi avto vsakič peljal malo bolj iz ceste 🡪 ni v redu.

Kaj če bi imeli drugačno črto, ki ne bi bila v obliki vzorca.



Moral bi iti po vrsti in generirati kodo (prikaz zelo dolge kode).

Kaj lahko naredimo, da dosežemo, da bi robot peljal bolj natančno?

Predvideni odgovori učencev: potrebuje oči da gleda ipd.

Ja robot ima oči, ki pa jim v robotiki rečemo senzorji. Poglejte svojega robota in razmislite, kje na robotu se nahajajo senzorji. Koliko jih je?

Poglejmo, kako senzorji delujejo. Demonstracija: na tabli se kaže tabela z vrednostmi senzorjev 🡪 vmes premikamo robota na belo podlago na črno, kakšne vrednosti se prikazujejo na senzorjih in na katerih.

Didaktični pripomoček: 2 učenca pokličemo k sebi, vmes stoji učitelj, drži palico, na vsakem koncu palice stoji en učenec in se palice drži. Na tleh je prilepljena debelejša črta, naloga vsakega učenca je, da ko zagleda črto, to pove in se skupaj zarotirajo v drugo smer (stran od črte). Ko drugi učenec zagleda črto, spet opozori in vsi skupaj se zopet zarotirajo.

Učenca sta senzorja in motorja hkrati, brez očal. Med njima stoji učitelj na črti.

2 ukaza za nastavljanje hitrosti levega in desnega motorja (se razloži že prej pri uri vožnja robota v kvadratu). Če robot pelje naravnost, oba motorja delata z enako napetostjo (hitrostjo). Če damo napetost na enega izmed motorjev manjšo, bo robot zavijal 🡪 rotacija.