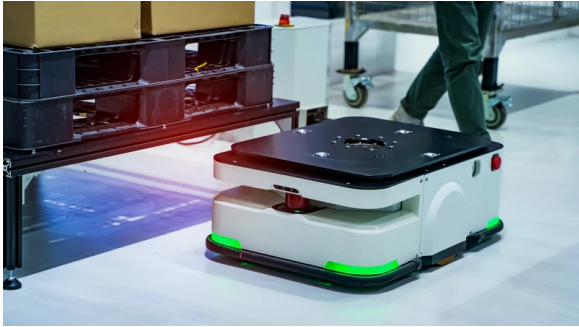


Ângulos e Padrões

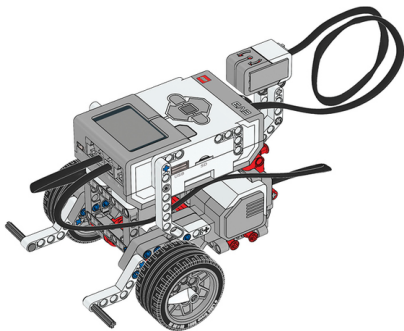
A Base Motriz usa os encoders dos motores para fazer curvas.



Isso funciona bem, mas cada vez que o chão da fábrica é limpo, as rodas da Base Motriz escorregam, o que faz com que ela saia do trajeto. Usar um sensor giroscópio pode ajudar a Base Motriz a determinar sua orientação e a mantê-la no caminho.

Em que situações seria útil detectar mudanças na orientação para que um robô possa navegar?

Construa esta extensão.



A extensão do sensor giroscópio pode ser usado para navegar de forma precisa em um caminho cuidadosamente planejado. Construa-o na Base Motriz.

Experimente estas programações uma após a outra.

O que você vê aqui?

Como os Meus Blocos podem ser usados para organizar e reutilizar o código?

Sua vez!

Use blocos das pilhas de programação que já estão na tela de programação para criar um programa que gire a Base Motriz 90 graus, a mova para frente e, finalmente, a mova em um padrão específico.

É hora de um desafio!

Use o sensor giroscópio e os Meus Blocos para programar a Base Motriz para se mover em um quadrado três vezes e, então, se mover em um triângulo.

Como você se saiu?

O que você fez bem? Tem alguma coisa que você poderia ter feito melhor?

Legal! Seus programas estão bem organizados!