

Félős Vuk

IKONOS IS

1. Perifériák

- Állítsátok be az alábbiakat a Port settings menüpont alatt!
- A Run-Test On üzemmódban figyeljétek meg, milyen értéket mutatnak!

Studuino



Controls the robot

DC motor



Moves the robot in a linear direction.

Servomotor

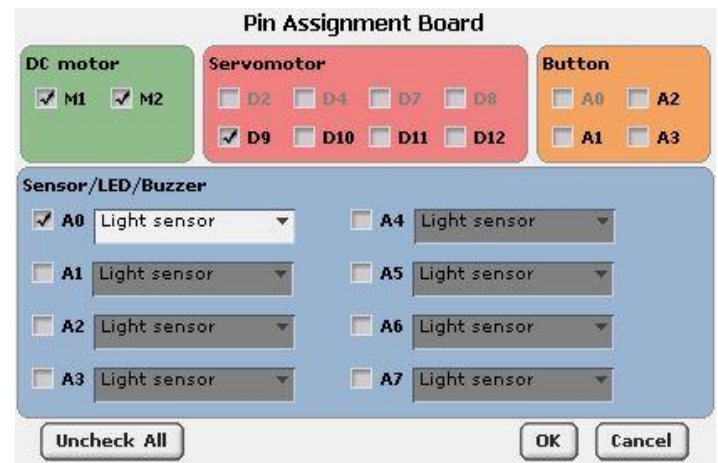


For joints of robots. Motor with angle control

Light sensor



Detects brightness



2. PROGRAMELEMEK

Mi a szerepe az itt látható programelemeknek?

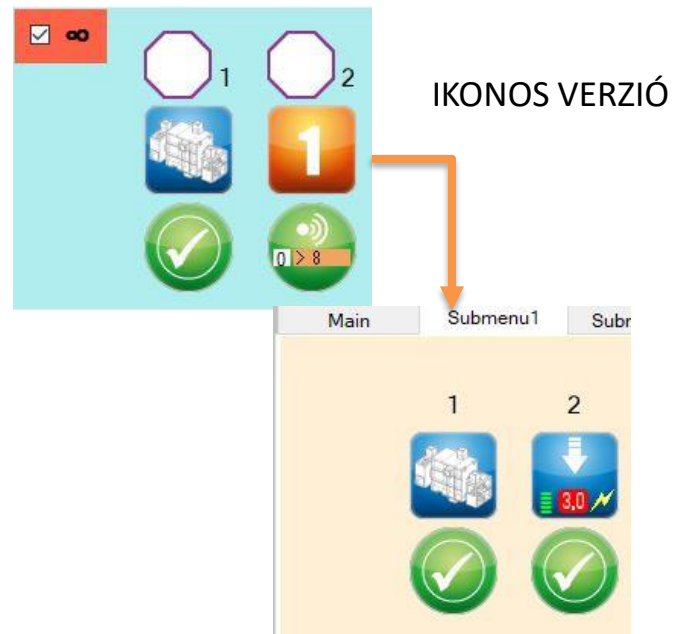


Light Sensor A0 value

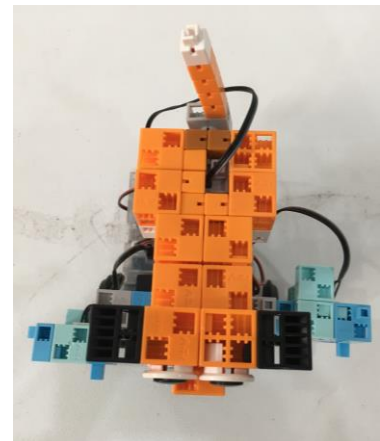
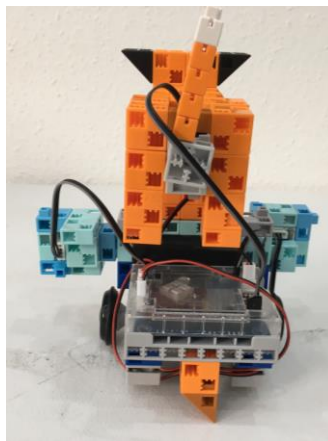
3. OLDJÁTOK MEG AZ ALÁBBI FELADATOKAT!

- Építsétek meg Vukot a félős róka robotot!
- Teszteljétek a szervó motort, ami a róka farka! (1. Kössétek össze a géppel a programozható agyat! 2. Kapcsoljátok be az elemtartót! 3. Indítsátok el a TEST ON-t! 4. Ezután a középre húzott „Set servomotor...” blokkon a számokat változtatva mozog a szervómotor!)
- Teszteljétek a fényérzékelőt (light sensor)! Milyen értéket mér ha rávilágítotok, és mennyit, ha nem?
- Programozzátok be a rókát úgy, hogy ha rávilágítotok, akkor hátráljon!
- Ha kész, bővítsétek ki, hogy amikor hátrál húzza le a farkát, amikor megáll, akkor tartsa ismét felfele!

4. MINTAPROGRAM



4. ÉPÍTÉSI ÖTLETEK



KÍSÉRLETEZZETEK!

- Próbáljatok meg különböző mozgásokat a fény hatására!
- Alakítsátok szelídíthető rókává, aki követi a fényt!
- Tegyetek rá hangjelzőt (buzzer) és adjatok hangot is a rókának!