

Fogaskerekű

IKONOS IS

1. Perifériák

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

Stduino



Controls the robot

DC motor



Moves the robot in a linear direction.

Touch sensor

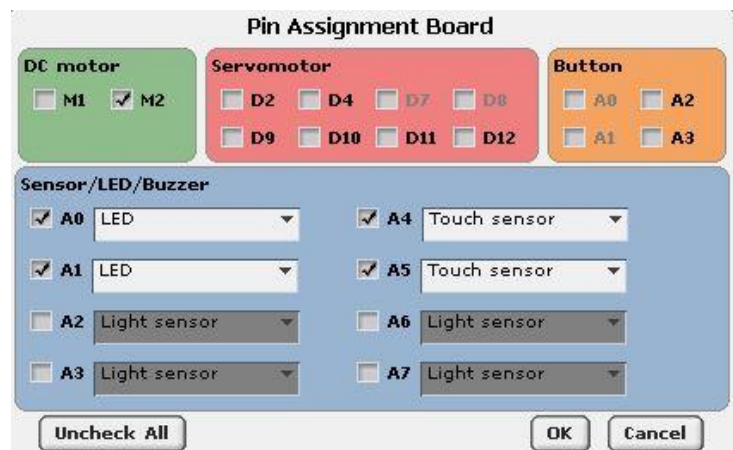


Detects contact with an object

LED



Four colors: red, blue, green and white



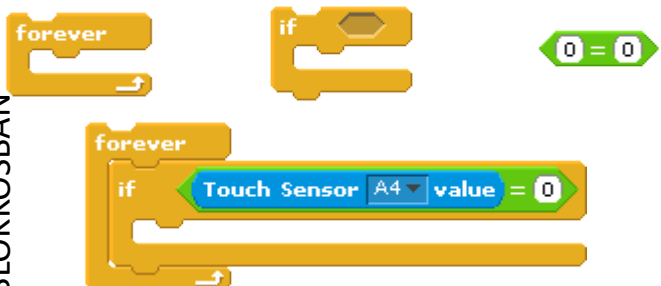
2. PROGRAMELEMEK

Mi a szerepe az itt látható programelemeknek?



IKONOSBAN

BLOKKOSBAN



3. OLDJÁTOK MEG AZ ALÁBBI FELADATOKAT!

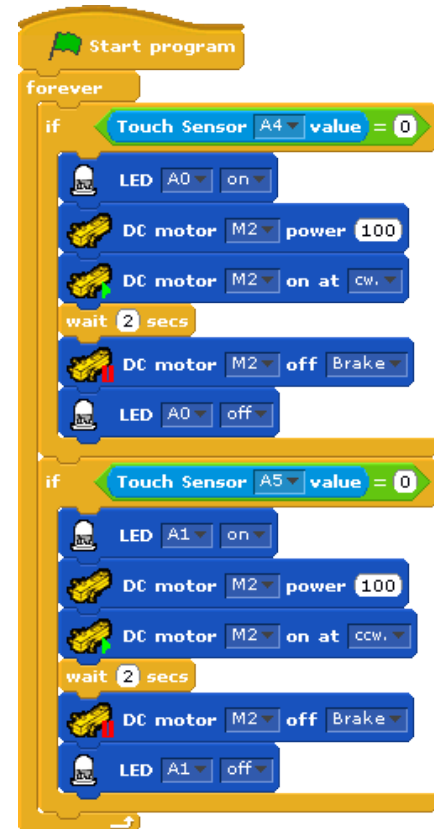
- Építsétek meg a fogaskerekűt és az emelkedős pályáját!
- Teszteljétek nyomásérzékelőket (touch sensor), állapítsátok meg, hogy milyen értékeket mér az érzékelő!
- Teszteljétek, hogy mennyi idő alatt ér át a fogaskerekű az emelkedőn és mi az ideális sebessége!
- Építsétek és programozzátok meg a robotot úgy, hogy az egyik nyomógomb lenyomására menjen át az emelkedőn az egyik irányba, majd a másik nyomógomb lenyomására vissza!
- Használjátok a LEDeket fényjelzőnek!

4. MINTAPROGRAM

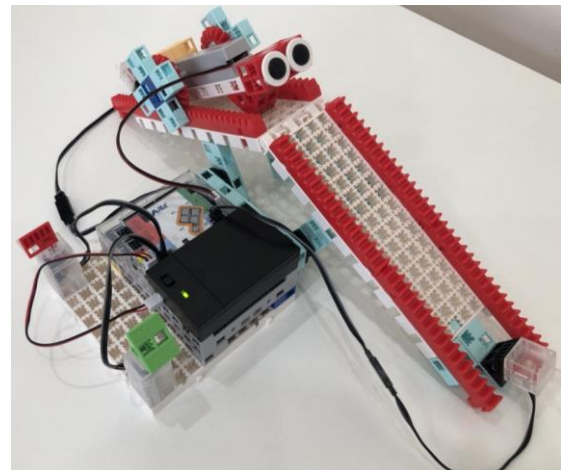
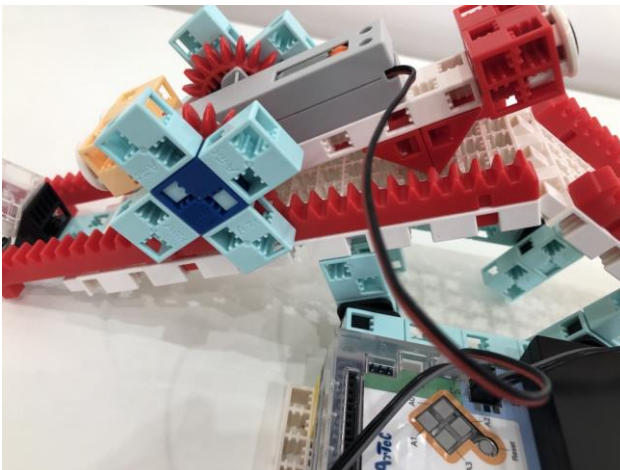
ICON VERZIÓBAN



BLOCK VERZIÓBAN



5. ÉPÍTÉSI ÖTLETEK



KÍSÉRLETEZZETEK!

Különböző sebességeket használva kísérletezzétek ki, mennyi idő kell az emelkedőn való átjutáshoz anélkül, hogy túl menne az ütközőn a fogaskerekű!