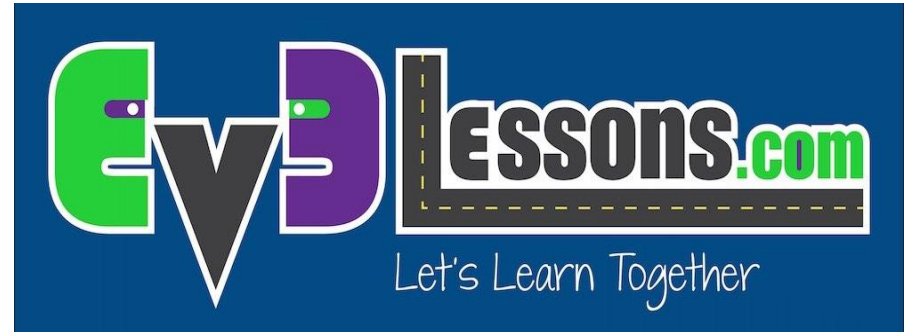
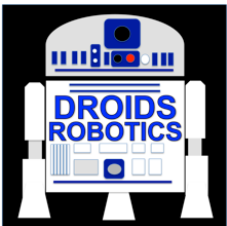


ΜΑΘΗΜΑΤΑ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΥ ΑΡΧΑΡΙΩΝ ΓΙΑ EV3



Θεματική Ενότητα: Κίνηση στην ευθεία
(Moving Straight)



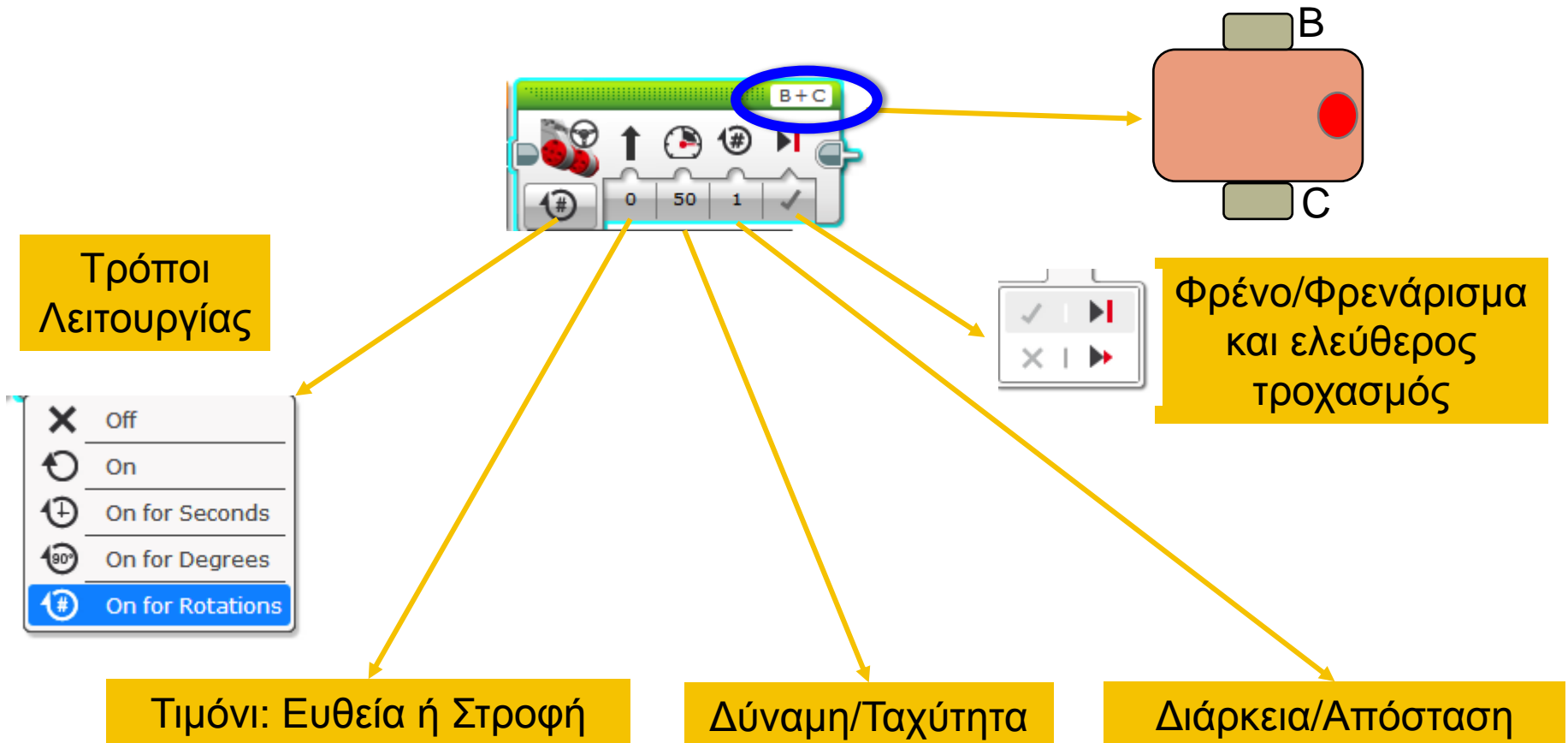
By: Droids Robotics

Απόδοση στα ελληνικά: Ομάδα Καθηγητών
Κέντρου Ρομποτικής & Προγραμματισμού
Καλαμάτας

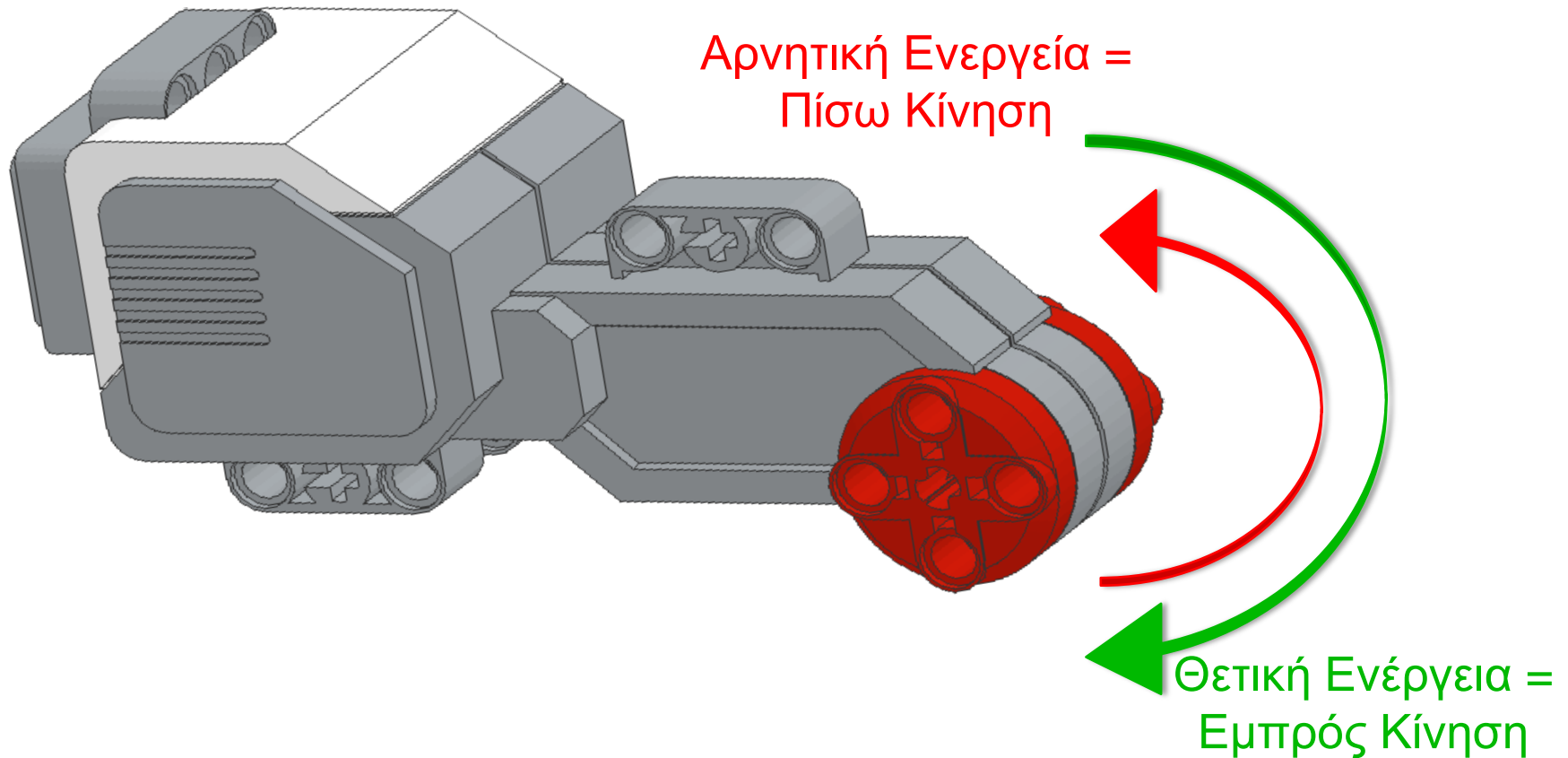
ΣΤΟΧΟΙ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ

- 1. Πώς να εκπαιδεύσετε το ρομπότ σας να πηγαίνει εμπρός και πίσω.**
Θα μάθετε πώς να κάνετε το ρομπότ σας να πηγαίνει μπρός και πίσω
- 2. Πώς χρησιμοποιούμε την εντολή Move Steering;**
Θα μάθετε πώς να χρησιμοποιήσετε την εντολή Move Steering .
- 3. Πώς διαβάζουμε τις τιμές χρησιμοποιώντας την εντολή Port View στο τούβλο.**
Θα μάθετε πώς να διαβάζετε τις τιμές των αισθητήρων χρησιμοποιώντας το “Port View”.

ΠΛΑΚΙΔΙΟ ΚΙΝΗΣΗΣ ΣΤΡΟΦΗΣ MOVE STEERING BLOCK



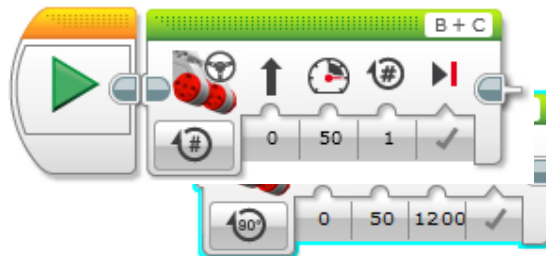
ΑΡΝΗΤΙΚΗ & ΘΕΤΙΚΗ ΕΝΕΡΓΕΙΑ: ΠΙΣΩ ΚΙΝΗΣΗ & ΕΜΠΡΟΣ ΚΙΝΗΣΗ



ΠΩΣ ΠΗΓΑΙΝΟΥΜΕ ΜΠΡΟΣΤΑ

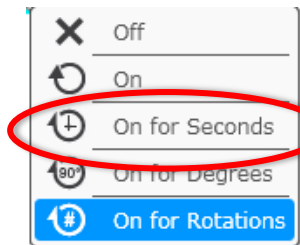


Βήμα 1: Καρτέλα Πράσινων Πλακιδίων, Κάντε κλικ και κρατήστε το πατημένο στο πλακίδιο **Κίνησης και Στροφής (Move Steering)** συρτέ το στην περιοχή προγραμματισμού.

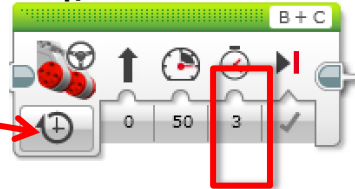


Βήμα 2: Αφήστε το διπλά από το Πλακίδιο Έναρξης - Start Block (Πράσινο βέλος) (Δείτε το κινούμενο σχέδιο)

ΔΟΚΙΜΑΣΙΑ 1: ΚΙΝΗΣΟΥ ΕΥΘΕΙΑ ΓΙΑ (3 ΔΕΥΤΕΡΟΛΕΠΤΑ)



Βήμα 3



Βήμα 1: Καρτέλα Πράσινων Πλακιδίων, Κάντε κλικ και κρατήστε το πατημένο στο πλακίδιο Κίνησης και Στροφής (Move Steering) συρτέ το στην περιοχή προγραμματισμού.

Βήμα 2: Αφήστε το δίπλα από το Πλακίδιο Έναρξης - Start Block (Πράσινο βέλος)

Βήμα 3: Διαλέξτε την λειτουργία On for seconds. Αλλάξτε την τιμή του χρόνου σε 3

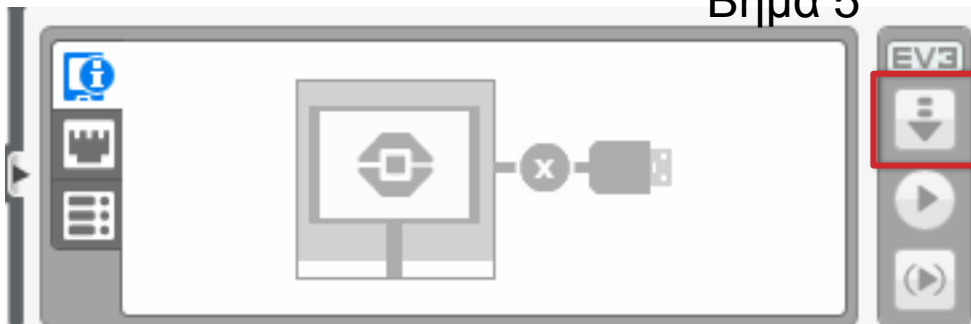
Βήμα 4: Συνδέστε το USB καλώδιο στο EV3 και στον Φορητό Η/Υ.

Βήμα 5: Κατεβάστε το πρόγραμμα στο EV3



Βήμα 4

Βήμα 5

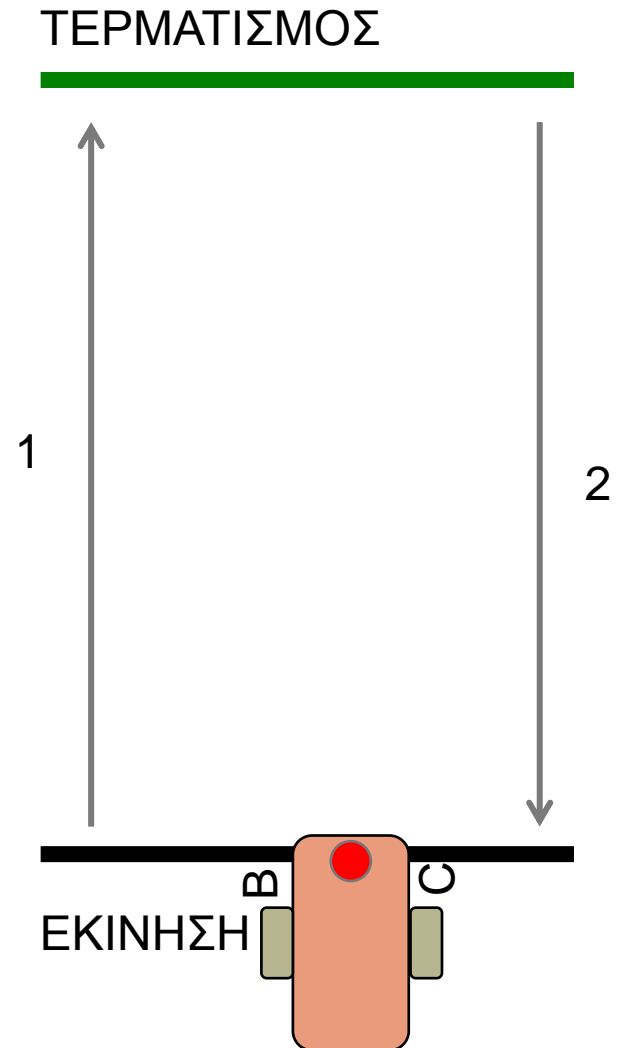


ΕΥΘΕΙΑ ΚΙΝΗΣΗ : ΔΕΥΤΕΡΟΛΕΠΤΑ VS. ΜΟΙΡΕΣ VS. ΠΕΡΙΣΤΡΟΦΕΣ

ΔΟΚΙΜΑΣΙΑ: Κίνησε το ρομπότ από την γραμμή εκκίνησης στην γραμμή τερματισμού (1) και πίσω στην εκκίνηση (2).

Δοκιμάστε διάφορους τρόπους λειτουργίας ΔΕΥΤΕΡΟΛΕΠΤΑ, ΜΟΙΡΕΣ ή ΠΕΡΙΣΤΡΟΦΕΣ και αλλάξτε την διάρκεια/απόσταση.

Δοκιμάστε διαφορετικές ταχύτητες



MOVE STRAIGHT: ΣΥΖΗΤΗΣΗ

Μάντεψες και έλεγξες αρκετά;

Ναι. Προγραμματίζοντας με δευτερόλεπτα περιστροφές και μοίρες χρησιμοποιώντας μαντεψιές και ελέγχους παίρνει πολύ χρόνο και προσπάθεια.

Επηρεάζει η αλλαγή ταχύτητας;

Ναι. Όταν κίνησε με δευτερόλεπτα η ταχύτητα παίζει ρόλο.

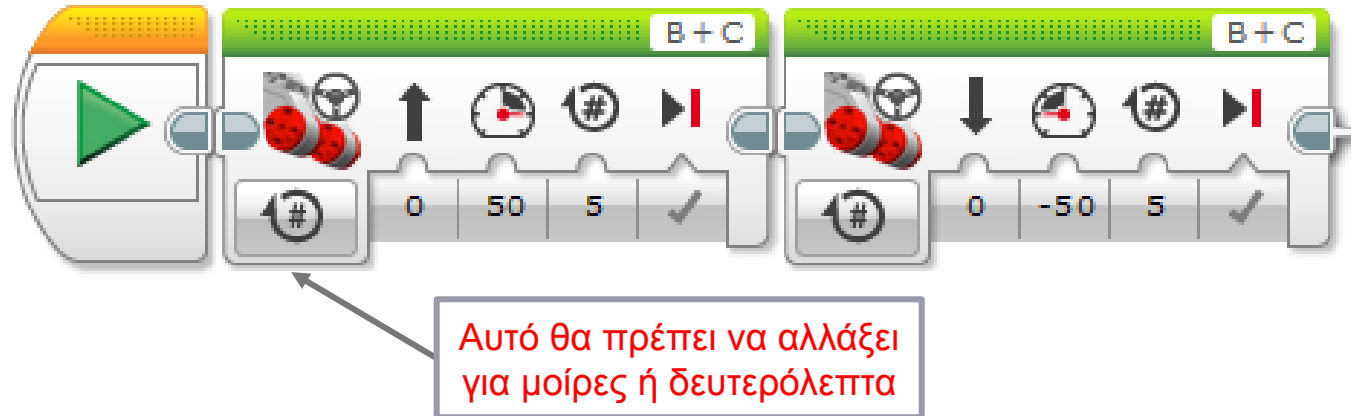
**Πιστεύεται ότι το μέγεθος των τροχών επηρεάζει;
Γιατί;**

Το μέγεθος των τροχών επηρεάζει τις λειτουργίες μοίρες/περιστροφές.

Do you think the battery level will matter? Why?

When you move in seconds, battery levels change the power.

ΛΥΣΗ ΔΟΚΙΜΑΣΙΑΣ

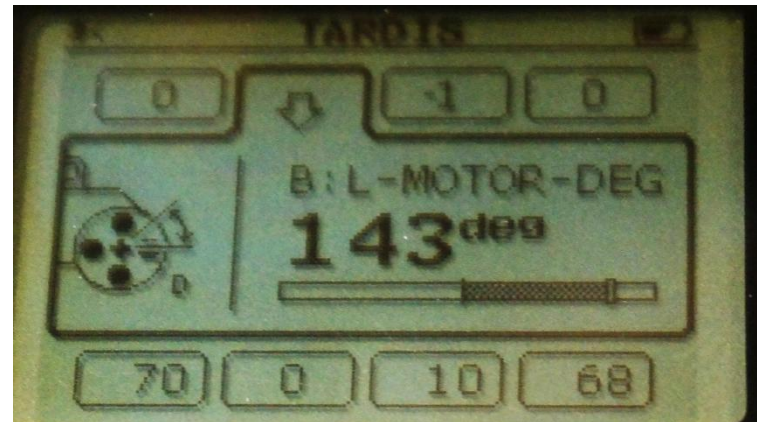
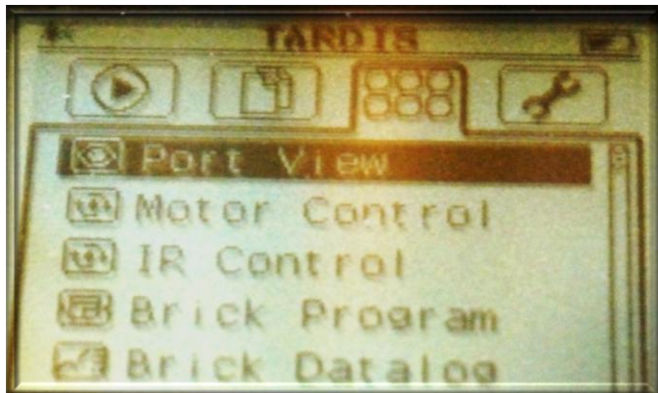


- Υπάρχει καλύτερος τρόπος.
Πήγαινε στη διαφάνεια 11 για να δεις μια λύση της δοκιμασίας

ΛΥΣΗ: ΧΡΗΣΗ ΤΟΥ PORT VIEW

Δοκίμασε το “port view” στο «τούβλο»
(στην καρτέλα των εφαρμογών του τούβλου)

- Μετακίνησε το ρομπότ με το χέρι σου από τη γραμμή εκκίνησης στη γραμμή τερματισμού
- Διάβασε πόσες μοίρες το μετακινήθηκε τα ρομπότ
- Χρησιμοποίησε αυτόν τον αριθμό στην εντολή Move Steering ώστε το ρομπότ να μετακινηθεί την ακριβή απόσταση.



CREDITS

- Αυτός ο οδηγός δημιουργήθηκε από τους Sanjay Seshan και Arvind Seshan από την ομάδα Droids Robotics.
- Περισσότερα μαθήματα θα βρείτε διαθέσιμα στη σελίδα www.ev3lessons.com
- Το email του Συγγραφέα: team@droidsrobotics.org
- Απόδοση στα Ελληνικά: Ομάδα Καθηγητών Κέντρου Ρομποτικής & Προγραμματισμού Καλαμάτας



Άδεια χρήσης: [Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/).