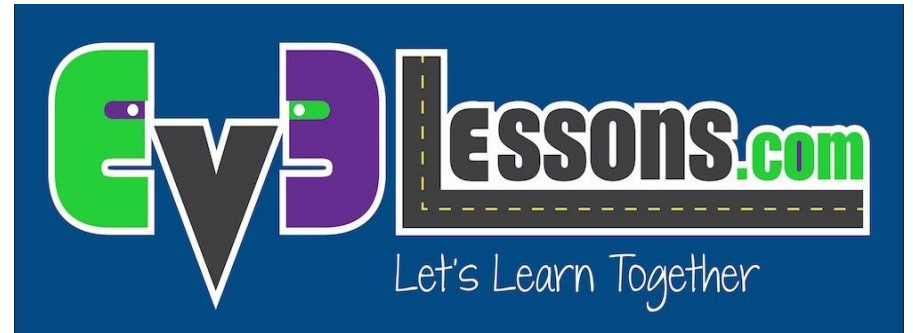
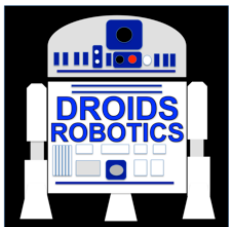


# BEGINNER EV3 PROGRAMMING LESSON



Θέμα:  
Στρίβοντας



By: Droids Robotics

απόδοση στα ελληνικά: Γρηγόρης Τσώνης  
(Κέντρο Ρομποτικής & Προγραμματισμού  
Καλαμάτας)

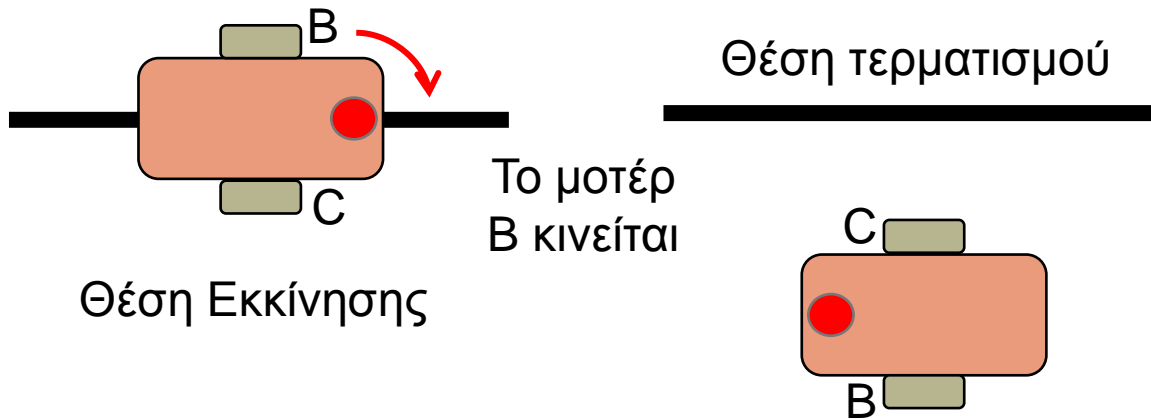
# ΣΚΟΠΟΣ ΤΟΥ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ

Θα μάθουμε:

1. να στρίβουμε το ρομπότ κατά έναν επιθυμητό αριθμό μοιρών
2. τις διαφορές ανάμεσα στις στροφές Spin και Pivot
3. πώς να προγραμματίσουμε δύο διαφορετικούς τύπους στροφής
4. να γράφουμε ψευδοκώδικα

# ΣΤΡΟΦΕΣ PIVOT VS. SPIN

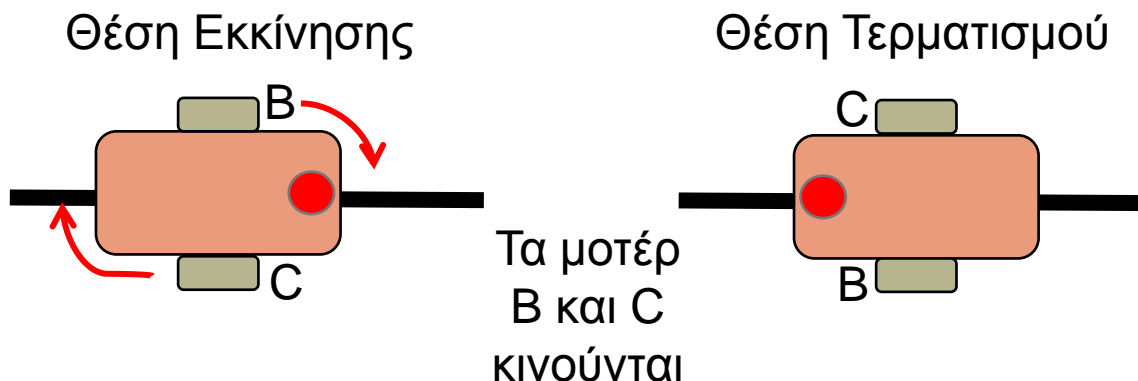
## Στροφή Pivot 180 μοιρών



Πρόσεξε πού το ρομπότ σταματά και στις δύο περιπτώσεις μετά από μία στροφή 180 μοιρών

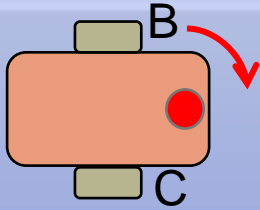
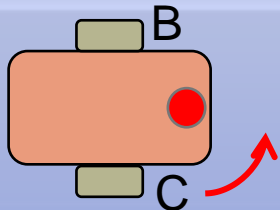
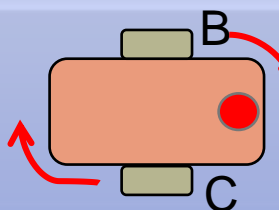
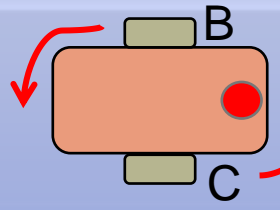
Στη στροφή Spin (περιστροφή) το ρομπότ μετακινείται αρκετά λιγότερο και αυτό κάνει τις στροφές Spin ιδανικές για στενές περιοχές. Η περιστροφή τείνει να είναι ταχύτερη, αλλά την ίδια στιγμή ελαφρά λιγότερο ακριβής.

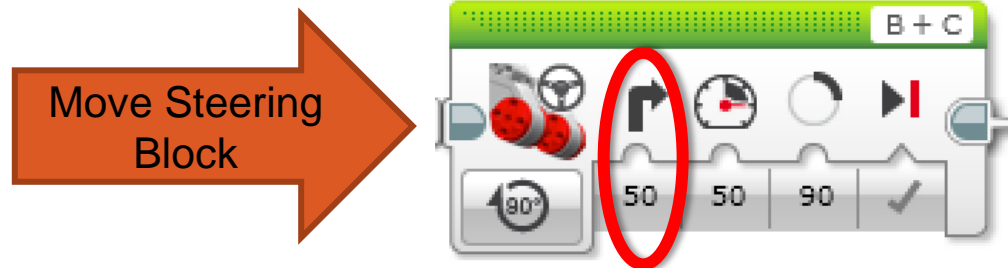
## Στροφή Spin 180 μοιρών (περιστροφή)



Έτσι, όταν θα χρειαστεί να κάνεις στροφή, θα πρέπει να αποφασίσεις ποίος τύπος στροφής σου κάνει!

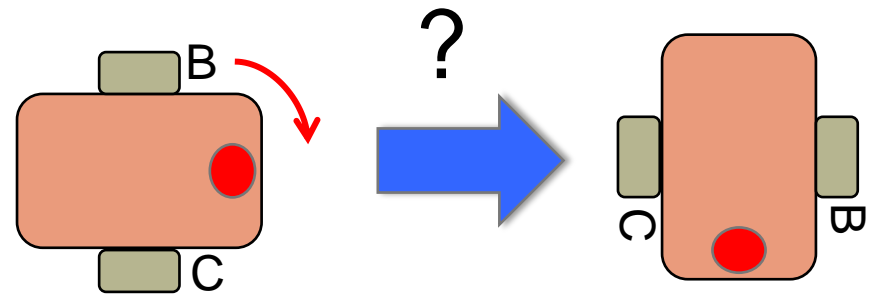
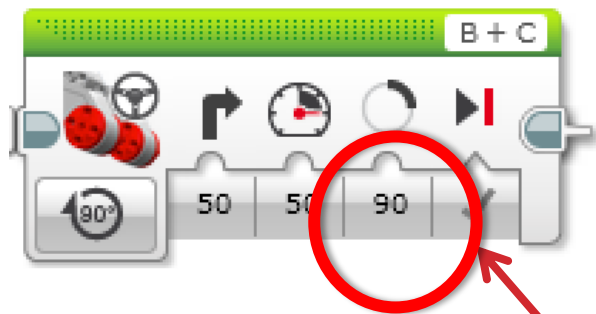
# ΠΩΣ ΝΑ ΚΑΝΕΙΣ ΣΤΡΟΦΕΣ PIVOT ΚΑΙ SPIN

Η τιμή Steering			
50	-50	100	-100
			
Στροφή Pivot Δεξιά	Στροφή Pivot Αριστερά	Στροφή Spin Δεξιά	Στροφή Spin Αριστερά



Άλλαξε την τιμή του Steering **εδώ**

# ΚΑΝΟΝΤΑΣ ΜΙΑ ΣΤΡΟΦΗ ΡΙΝΟΤ ΓΙΑ 90 ΜΟΙΡΕΣ



Προγραμματίσε το ρομπότ για στραφεί κατά 90 μοίρες... Το ρομπότ γυρίζει πραγματικά 90 μοίρες εάν απλά επιλέξεις 90 μοίρες για απόσταση; Απ. ΟΧΙ! Η λύση στην επόμενη σελίδα.

# ΠΩΣ ΜΠΟΡΕΙΣ ΝΑ ΚΑΝΕΙΣ ΤΟ ΡΟΜΠΟΤ ΝΑ ΣΤΡΑΦΕΙ ΚΑΤΑ 90 ΜΟΙΡΕΣ;

Απ.: Δοκίμασε να χρησιμοποιήσεις το port view για να μετρήσεις την στροφή και στη συνέχεια πληκτρολόγησε το σωστό αριθμό μοιρών.

