

Robootika tööleht – EV3 parkimisandur, kaugusmõõdik

Teema: ultraheli ehk kaugusanduri programmeerimine

Lõiming: informaatika, matemaatika, loodusõpetus

Eesmärk: Tutvuda kaugusanduri tööpõhimõttega ja mõõtediapasooniga, programmeerida robot kuvama ekraanil kaugusanduri näitu ja kaugusest sõltuvalt esitada erinevat heli sarnaselt auto parkimisanduri tööpõhimõttega.

Vahendid: Sülearvuti, EV3 kontrolleri, kaugusandur ja ühenduskaabel.

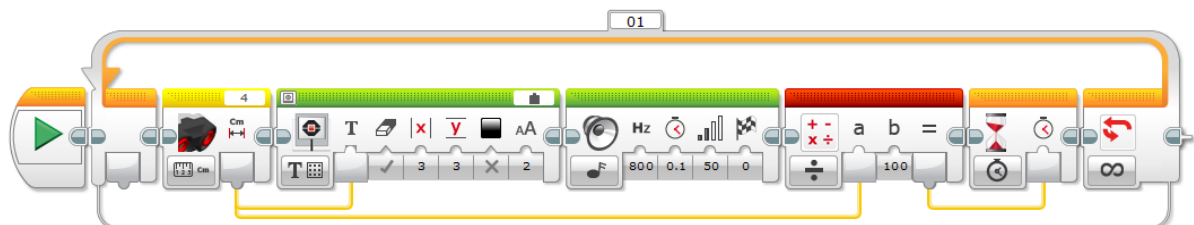
Tarkvara: Lego Mindstorms Education tarkvara.

Töökäik

1. Luua arvuti ja roboti vahel *Bluetooth* ühendus
2. Programmeerida robot kuvama ekraanil kaugusanduri näitu ja kaugusest sõltuvalt esitada erineva intervalliga helisignaale analoogiliselt auto parkimisanduri tööpõhimõttega.

Näidisprogrammid

Lihtne parkimisandur



Parkimisandur PRO

