





VASEMBER irányítható manuálisan

1. Touch szenzor csatlakoztatása

A touch szenzort (nyomás-érzékelőt) ugyanúgy csatlakoztatod, mint a LED-et, vagy a BUZZERT (AO-A5 portokra). A port settings esetén őt is ugyanúgy be kell állítanod, és ezután a sensing kategóriában fog megjelnni, mint érzékelő.

2. A szenzor tesztelése

A szenzorokat érdemes (és kell is!) tesztelni programozásukkor.

Ehez a robotot a géphez kell kötnöd kikapcsolt állapotban, majd a "Run" elemre kattintani a felső menüsorban, ezen belül pedig a "Test on" lehetőségre.

Ekkor a jobb fent megjelenő "Sensor board" ablakban látod a csatlakoztatott ézékelőket és azok mért értékeit. Ha tesztelni akarod, akkor akcióba kell lépned az érzékelővel, a touch szenzor esetében nyomd meg, miközben a monitorodat nézed és figyeld a változó értékeket!

3. A nyomásérzékelő programozása

Az érzékelőket leginkább úgy használjuk, hogy valami feltételt adunk a robotnak: "Ha megnyomom a touch szenzort menj előre 3 másodpercig, majd fordulj balra 90°-t". Így aztán az érézkelőket nem is tudum csak úgy a programsorba helyezni, kell hozzá vezérlő elem és operators blokk.

Ha letesztelted a nyomógombot, akkor te is tudod, hogy aktív állapotban 0, inaktívban 1. Így nála a következő elemekre van szükséged:



ABACUSAN ONLINE ROBOTIKA KURZUS – Artec Robotokkal