

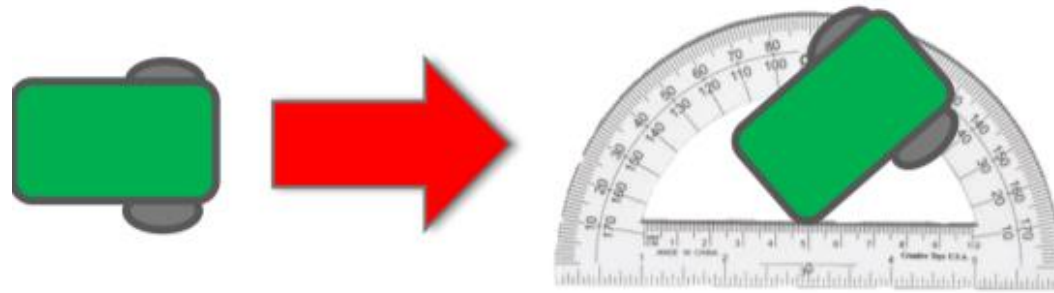
My Block - Skretanje

Milica Cakić 110-2016

Helena Lukić 79-2015

Stepeni rotacije vs stepeni uglomera

- ▶ Stepeni ugla - zakretanje robota od 45° u stvarnom svetu se može porediti sa uglomerom.



- ▶ Stepen rotacije - za koliko se okreće točak na EV3 robotu.



Skretanje (Turn_Degrees)

- ▶ Korak 1: za koliko stepeni rotacije se robot okreće za svaki stepen uglomera?
 - ▶ Korak 1a: merenje senzora rotacije
 - ▶ Korak 1b: napravite program za okretanje robota za 1 stepen uglomera
- ▶ Korak 2: dodati matematički blok za konverziju stepene ugla u stepene rotacije
- ▶ Korak 3: kreirati Turn_Degrees My Block sa dva ulazna parametra (power i degrees)

Korak 1a

- ▶ Idite na Port View i izaberite rotacioni senzor na vašem monitoru.
- ▶ Držite jedan točak u mestu i samo okrenite drugi točak. Okrenuti robot za onoliko stepeni koliko želite.
- ▶ Pogledajte Motor Degree vrednost i podelite je sa brojem stepena ugla za koji ste okrenuli robota.
- ▶ To je broj stepena rotacije u jednom stepenu ugla.

▶ Primer:

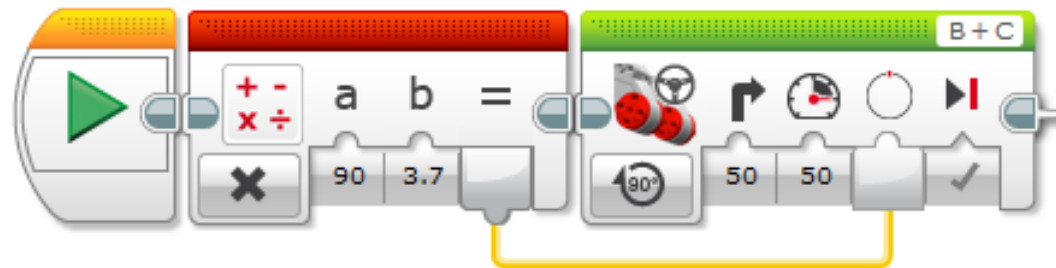
- ▶ Robot je bio okrenut za 90°
- ▶ Koristeći Port View motor je pomeren 330°
- ▶ $330 \text{ stepeni motora} / 90^\circ \text{ ugla} = 3.7$



Korak 1b



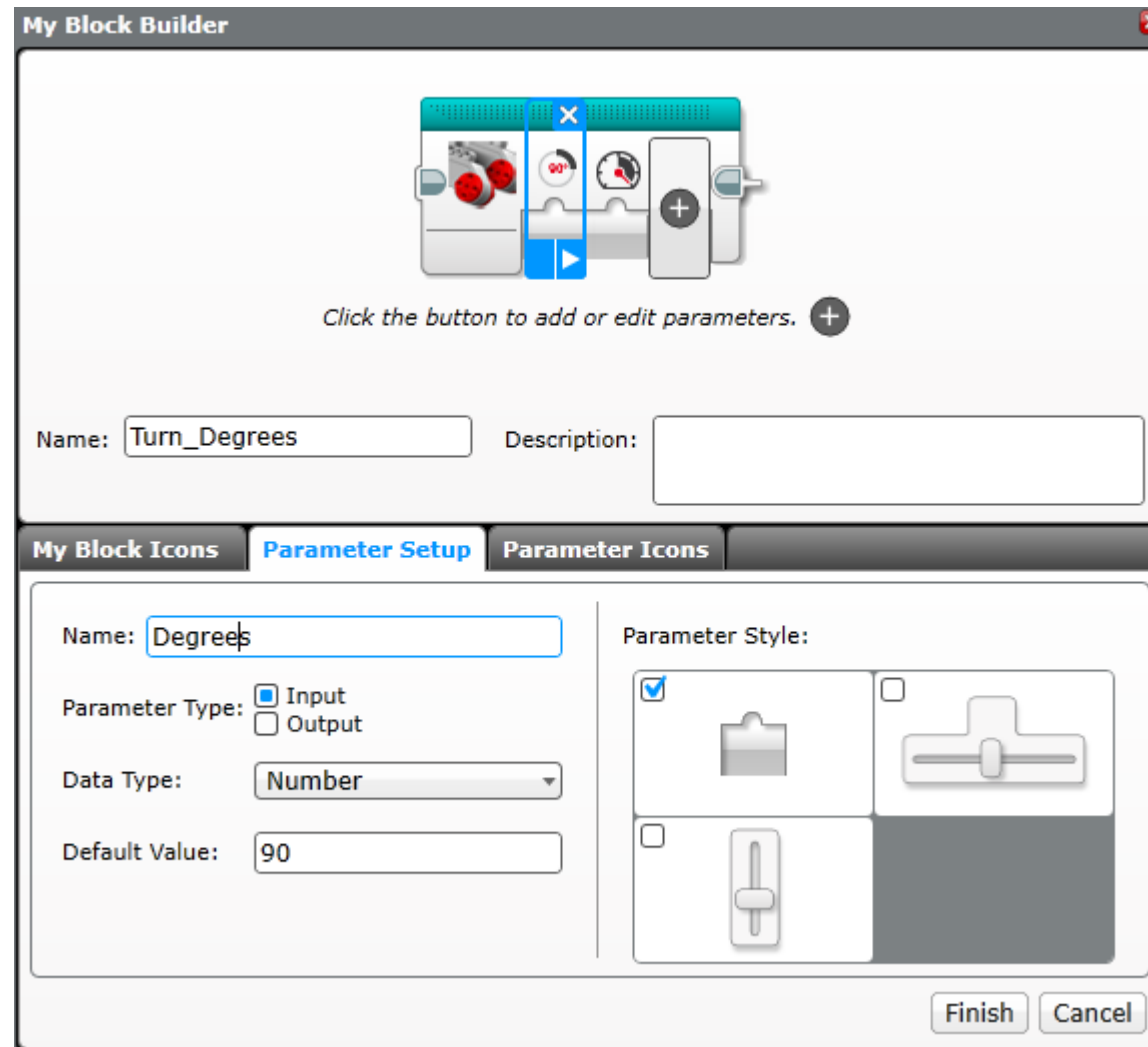
Korak 2



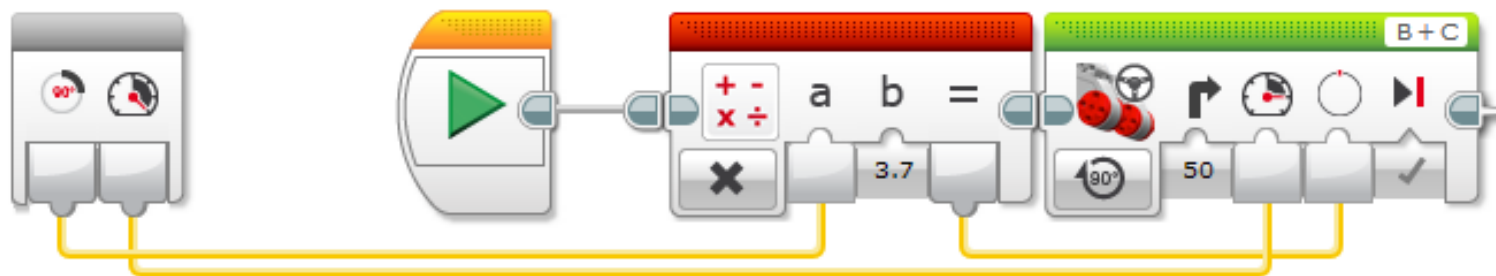
Cilj je da program automatski vrši konverziju između stepena ugla i stepena motora

Korak 3

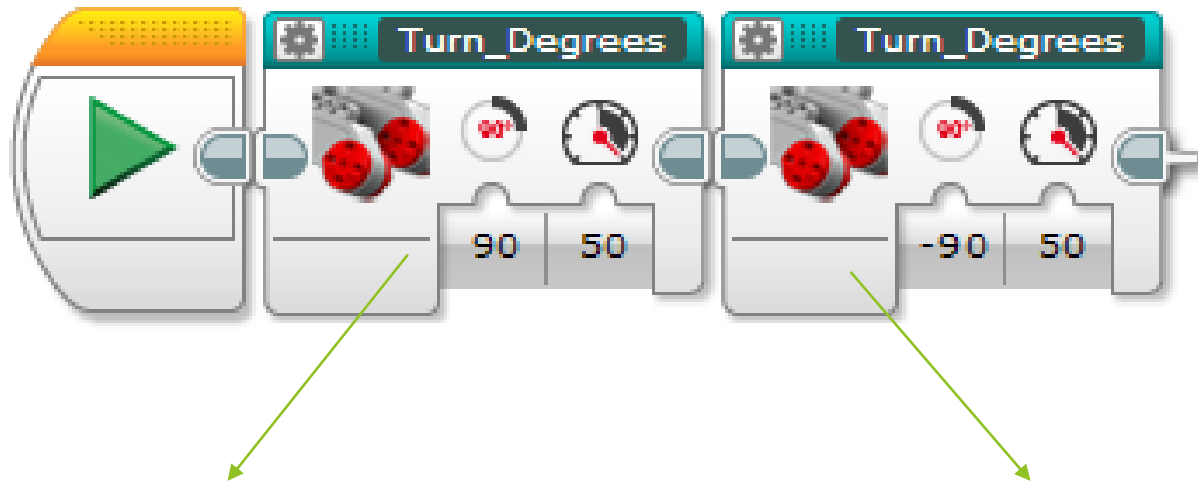
- Kreiranje My Block Turn_Degrees sa dva ulazna parametra (degrees i power)



- Povežite ulazne parametre sa sivim blokom. Stepene povežite sa matematičkim blokom(Math block), a snagu(power) povežite sa blokom za pomeranje(Move Steering Block).



Korišćenje bloka Turn_Degrees



Okreće robota za 90° u
desnu stranu

Okreće robota za 90° u
levu stranu