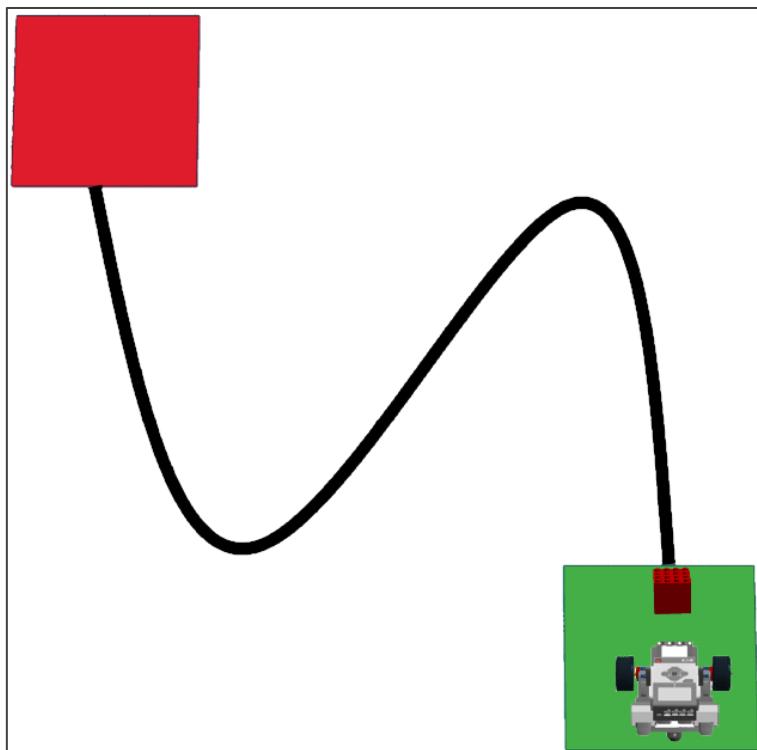


Φύλλο εργασίας 10

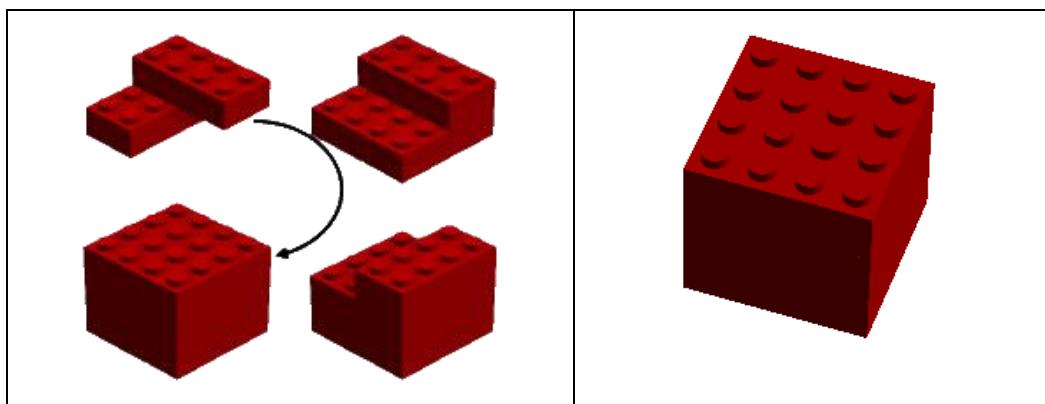
Διανομή φορτίου σε απομακρυσμένη περιοχή

Ο στόχος του φύλλου εργασίας είναι η κατασκευή και ο προγραμματισμός ρομπότ το οποίο θα ξεκινάει από την πράσινη περιοχή, θα μεταφέρει φορτίο (κόκκινος κύβος) στην κόκκινη περιοχή και θα επιστρέψει στην πράσινη περιοχή.



Για την υλοποίηση των δραστηριοτήτων θα χρειαστείτε ένα άσπρο χαρτόνι πάνω στο οποίο θα σχεδιάσετε την παραπάνω πίστα. Για τη μαύρη γραμμή μπορείτε να χρησιμοποιήσετε μαύρη μονωτική ταινία. Για την πράσινη και την κόκκινη περιοχή μπορείτε να χρησιμοποιήσετε έγχρωμο χαρτόνι.

Οδηγίες κατασκευής κύβου



Υπόδειξη: Χρησιμοποιήστε τον αισθητήρα χρώματος για να αναγνωρίζει το ρομπότ την κόκκινη και την πράσινη περιοχή. Επίσης, απαραίτητος είναι ο αισθητήρας χρώματος για να μπορεί το ρομπότ να ακολουθεί τη μαύρη γραμμή.

Μπορείτε να χρησιμοποιήσετε όσους αισθητήρες χρώματος επιθυμείτε

Περιγράψτε συνοπτικά τη λύση που δώσατε: