

6 Fitxa d'activitats

Nom i Cognoms _____

Data: _____

Nom del robot: _____

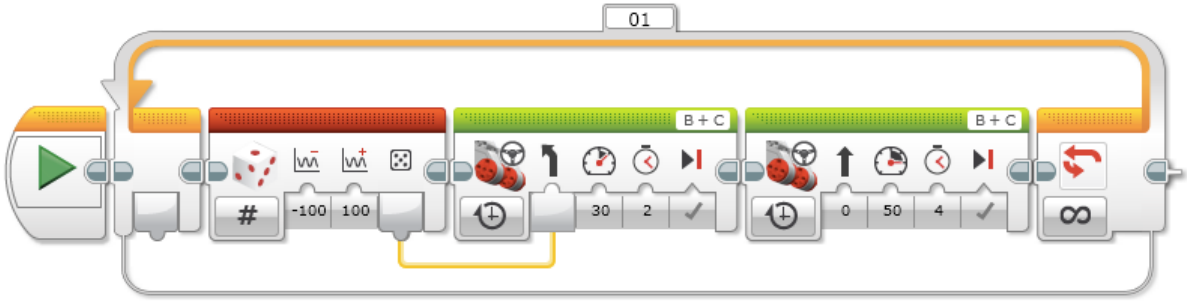
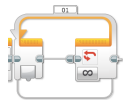

Activitat prèvia: Muntatge d'un robot EV3 en el Taller de Robòtica i dels sensors necessaris.

1. Nom de l'activitat: **Random bloc**

Tasca: EV3 gira durant 2 segons una inclinació entre -100 (esquerra) i 100 (dreta). Després avança durant 4 segons.

Sensors:-

- Introdueix aquest codi en el robot EV3.

Codi

Instruccions de blocs
 Bloc Loop
 Bloc Random

- Redacta pas a pas com funciona aquest codi.

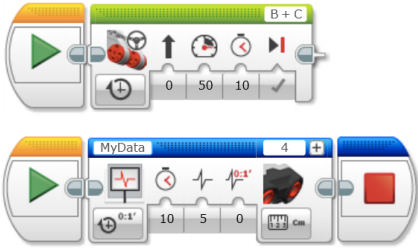
2. Nom de l'activitat: **Dibuixem una gràfica ESPAI-TEMPS mentre EV3 es mou!!!**

Tasca: Utilització del bloc **Data Logging**, al mateix temps que EV3 avança durant 10 segons quan s'allunya d'una paret.

Sensors: ultrasonic

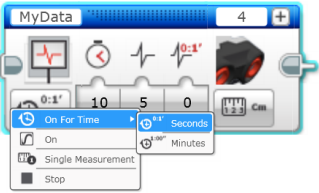
- Introdueix el codi en el robot EV3.
- Desa el Projecte i afegeix un nou fitxer de tipus "*Experiment*". Ves a *Tools, File Manager*, i fes click en el nom del projecte. Obre el document "*MyData.rdf*" i veuràs la gràfica Espai-Temps del sensor d'ultrasó.
- Ves a *Tools, Export Datasets* i crea un fitxer .csv que obriràs en Excel. ESCRIU 40 dades del Temps (segons) i Distància (cm) en la taula de valors.

Codi




Instruccions de blocs

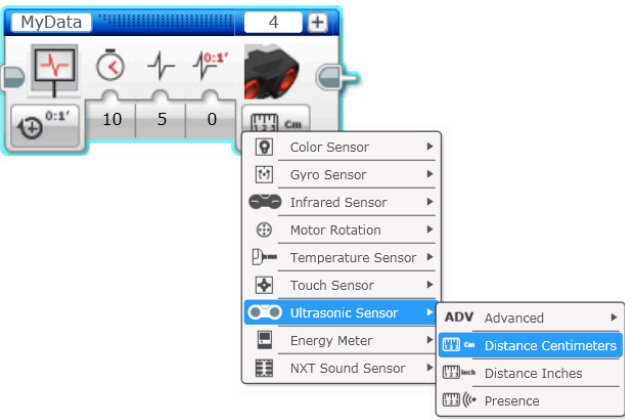
Bloc Data Logging




Enregistrem les dades en segons



Rate 5: vol dir 5 enregistraments per segon



Mesurem distància amb el sensor d'ultrasó en cm



Taula de valors Temps (segons)/Distància (cm)

1			11			21			31		
2			12			22			32		
3			13			23			33		
4			14			24			34		
5			15			25			35		
6			16			26			36		
7			17			27			37		
8			18			28			38		
9			19			29			39		
10			20			30			40		