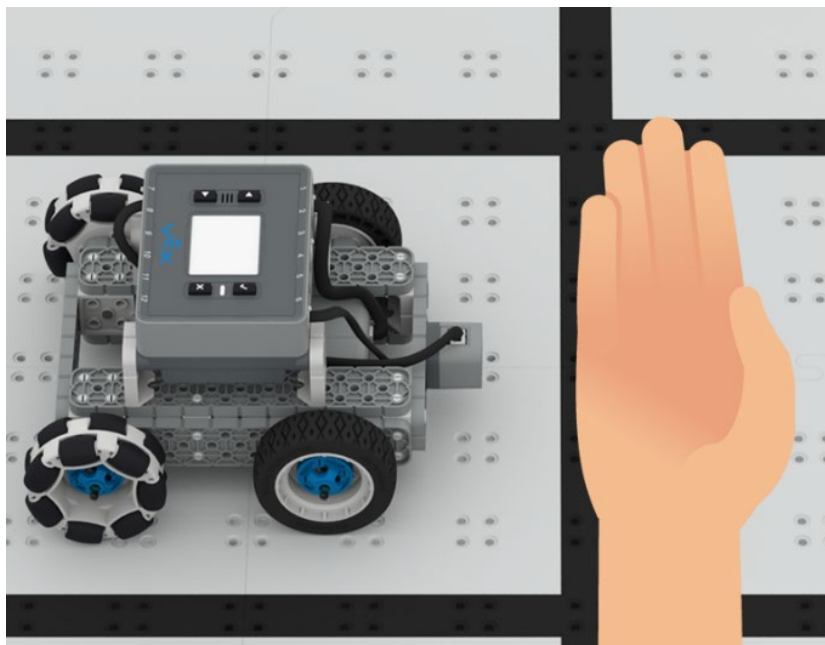
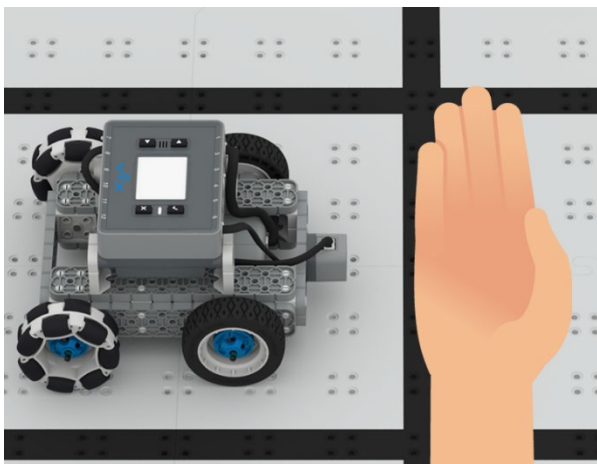




Czujnik odległości!



Użyj czujnika odległości do sterowania robotem

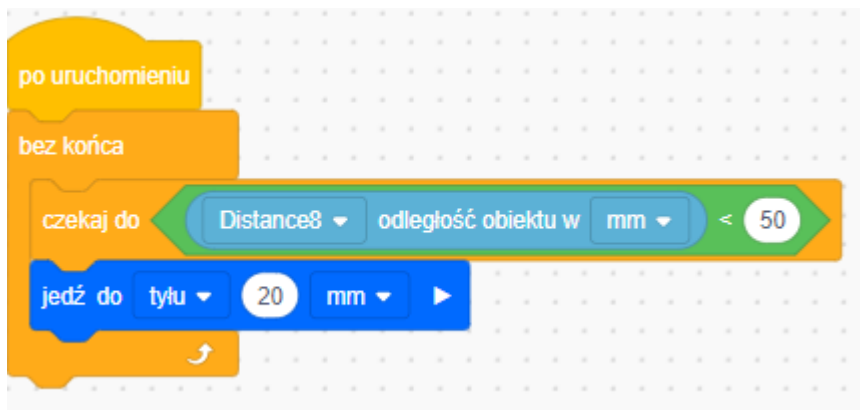


Czujnik odległości!

Użyj czujnika odległości do sterowania robotem

Krok po kroku

1. Zbuduj BaseBota W VEXcode IQ wybierz “plik” → “otwórz przykłady” → “2. Generacja” → “Szablony” → (BaseBot Drivetrain 2-motor) i skonfiguruj czujnik odległości.



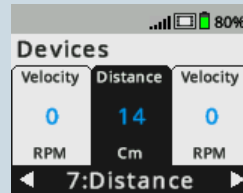
2. Napisz kody przedstawiony na powyższym zdjęciu.
3. Czujnik odległości podaje numeryczną odległość pomiędzy obiektem a czujnikiem. Gdy obiekt (Twoja ręka) znajduje się bliżej czujnika odległości, odczyt będzie mniejszy. Aby rozpocząć jazdę, BaseBot musi poczekać, aż odczyt z czujnika odległości będzie mniejszy niż wyznaczona wartość. Dodaj parametry w bloku <Mniej niż>, aby rozpocząć jazdę do tyłu, gdy Twoja ręka jest bliżej czujnika. Blok <Na zawsze> powoduje, że BaseBot stale sprawdza, jak blisko niego znajduje się obiekt (Twoja ręka).

Zwiększ trudność

- **Wyścig** - Połącz siły z partnerem i ścigaj się robotami
- **Naprzód!** - Zmień program tak, aby Basebot jechał do przodu, o ile Twoja ręka nie znajdzie się przed czujnikiem odległości.

Podpowiedź

- Nie wiesz, w jakiej odległości od czujnika odległości znajduje się Twoja ręka? Skorzystaj z wyświetlacza, aby zobaczyć dane z czujnika odległości w czasie rzeczywistym!



The screenshot shows a mobile application interface with a status bar at the top displaying signal strength, battery level at 80%, and a battery icon. Below the status bar is a header labeled "Devices". The main content area contains a table with three columns: "Velocity", "Distance", and "Velocity". The first and third columns show "0" with "RPM" below them. The middle column shows "14" with "Cm" below it. At the bottom of the screen, there is a navigation bar with a left arrow, the text "7:Distance", and a right arrow.

Velocity	Distance	Velocity
0	14	0
RPM	Cm	RPM

◀ 7:Distance ▶