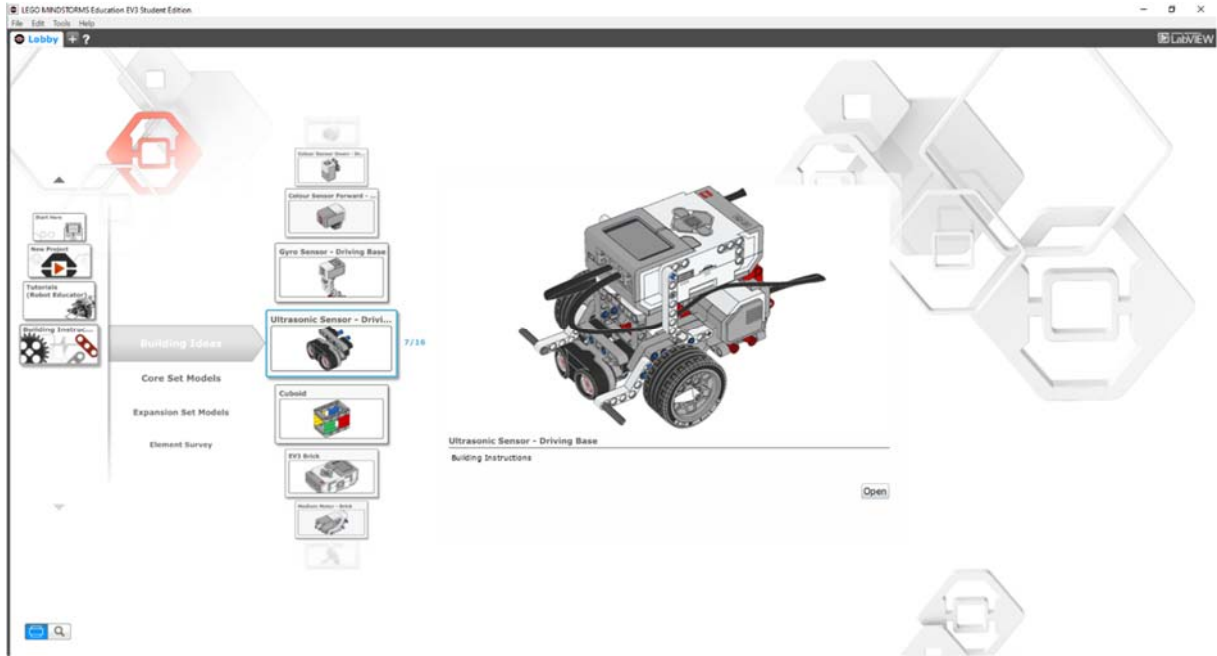


LEGO

Ultraäänianturin käyttö

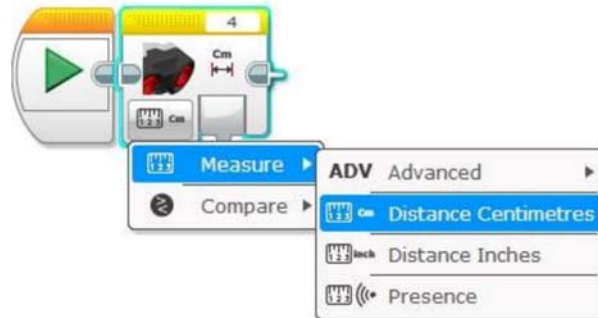
Ultraäänianturi asennetaan robottiin noudattamalla ohjelman ohjeita.



Ultraäänianturi havaitsee esineet ja mittaa etäisyyden korkeataajuisilla ääniaalloilla. Ultraäänianturi havaitsee esineet jopa 255 cm:n etäisyydeltä.



- Lego EV3 -ohjelmassa anturivälilehdellä on ultraäänianturilohko. Tiileen asennettu portti on kirjoitettu lohkon oikeaan yläkulmaan.

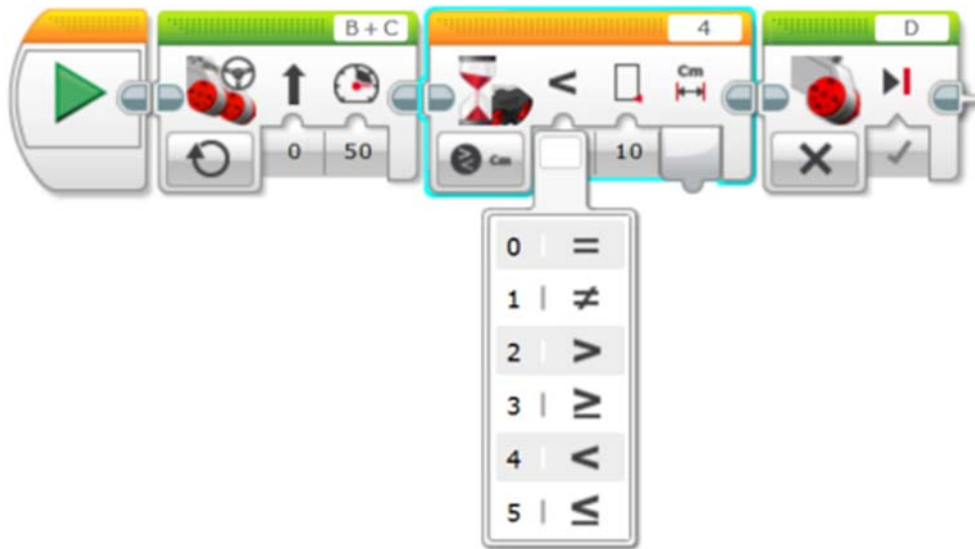


Ultraäänianturissa on periaatteessa 2 valikkoa: mittaa ja vertaa.

Mittaa (laske) -valikon avulla voit määrittää etäisyyden edessä olevaan kohteeseen senttimetreinä (etäisyys senttimetreinä) ja etäisyyden tuumina (etäisyys tuumaa). Läsnaolo-vaihtoehdolla voidaan kysyä loogisena arvona, onko olemassa toista ultraäänianturia. Sitä käytetään etäisyyden mittaamiseen senttimetreinä ja tuumina Lisäasetukset-valikossa.

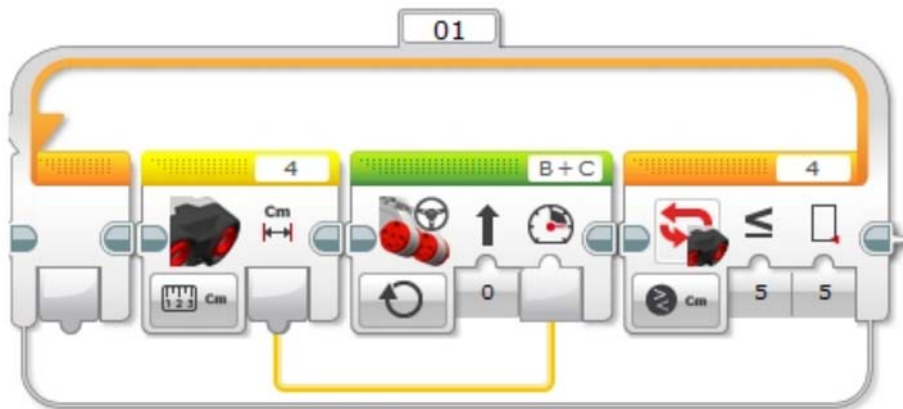
- Lego EV3 -ohjelman Flow Control -välilehden odotuslohko sallii tiettyjen komentojen suorittamisen, kunnes tietty tapahtuma tapahtuu.

Robotti etenee sovelluksessa määritettyyn 10 cm:n etäisyyteen asti ja pysähtyy, kun 10 cm:n etäisyys saavutetaan.



Lego EV3 -ohjelman Flow Control -välilehden silmukkalohko sallii komentojen suorittaa niin monta kertaa kuin halutaan, kunnes tietty tapahtuma tapahtuu.

Käytännössä robotti hidastaa vauhtia lähestyessään estettä ja pysähtyy, kun se on 10 cm päässä esteestä.



Lohkojen vahvistamiseksi tehdään erilaisia esimerkkejä.