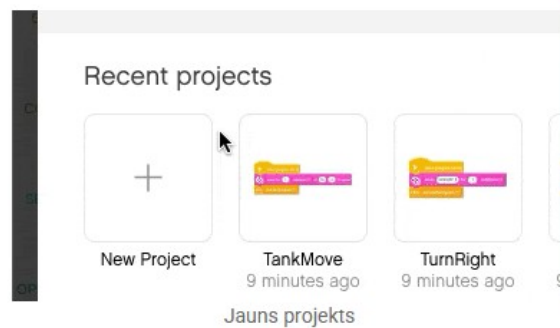


Krāsu sensors LEGO EV3

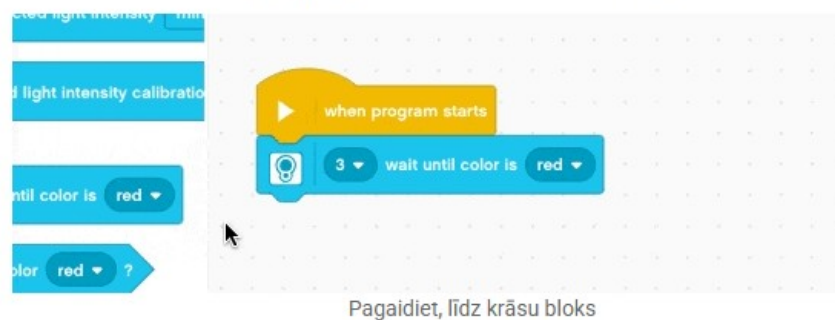
SR.Izmantojot EV3 krāsu sensoru nosaka, kad luksofora signāls kļūst zaļš un var sākt kustību.

1. darbība: izveidojiet jaunu projektu un programmu.



2. darbība. Pievienojiet krāsu bloku “Pagaidiet, līdz”

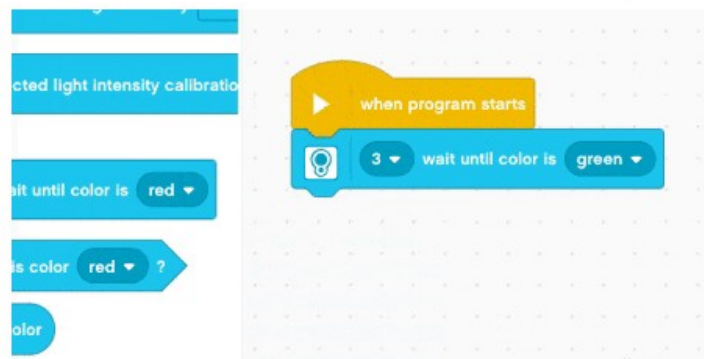
Dodieties uz gaiši zilo sensoru paleti un pievienojiet programmai krāsu sensora bloku “pagaidiet, līdz krāsa”.



Tas liks robotam gaidīt, līdz tas ieraudzīs noteiktu krāsu.

3. darbība. Iestatiet krāsu uz zaļu

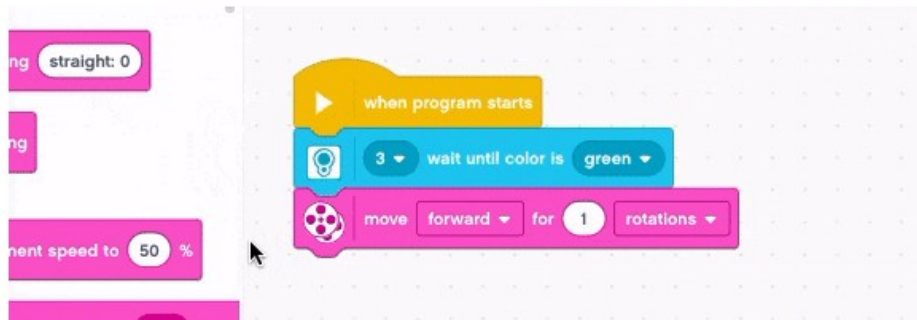
Atlasiet krāsu, kuru sensors gaidīs, noklikšķinot uz nolaižamās izvēlnes un atlasot Zaļu.



LEGO 5.-6 .nodarbība KMHZV A.Lagzdīņš

4. darbība. Pievienojiet pārvietošanas bloku

Dodieties uz Kustības paleti un pēc Gaidīšanas pievienojiet bloku "pārvietot [uz priekšu] par [1] rotāciju".



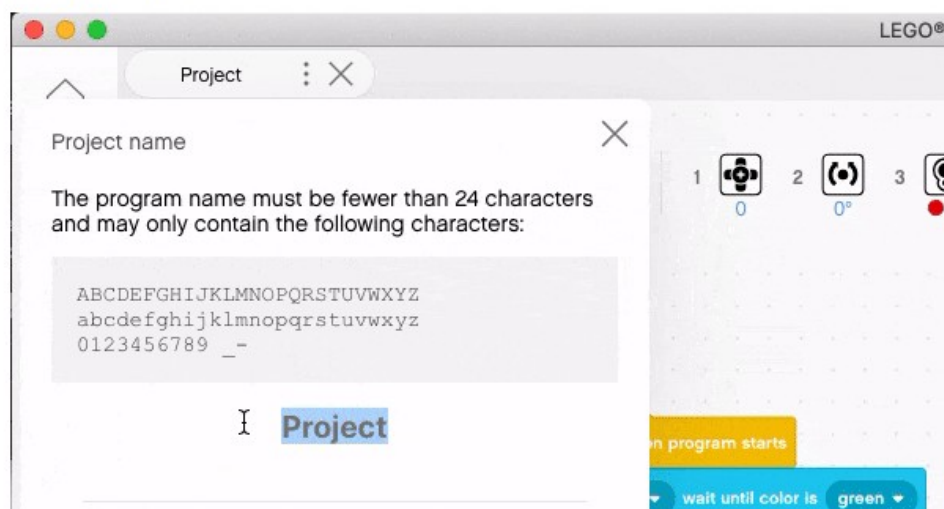
5. darbība: pievienojiet izejas bloku

No vadības paletes velciet bloku "apturēt [un iziet no programmas]" un novietojiet to kaudzītes apakšā.



6. darbība: programmas pārdēvēšana

Pārdēvējiet savu programmu par "WaitGreen".



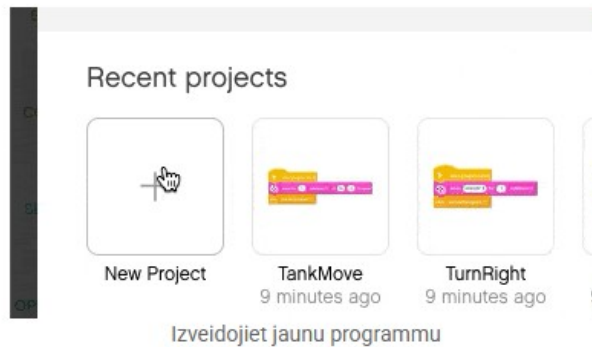
skāriensensors

Skāriensensors

1. darbība: pievienojiet skāriensensoru

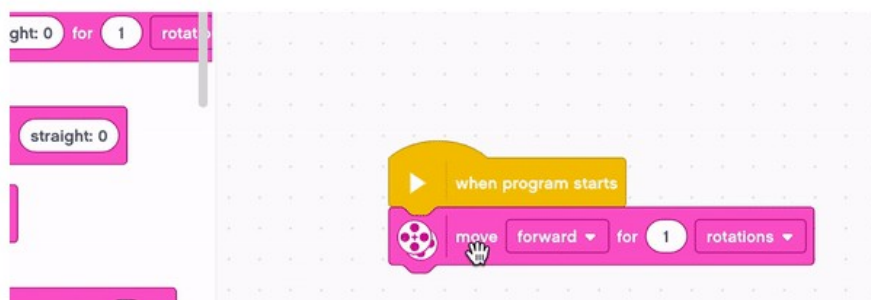
2. solis: Sāciet jaunu projektu

Izveidojiet jaunu projektu un programmu.



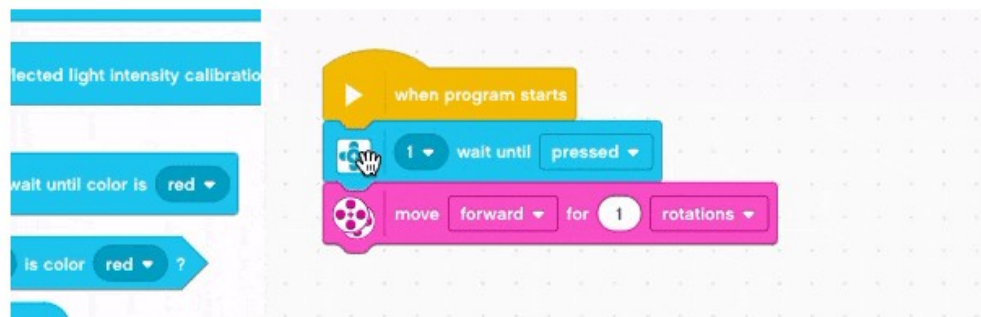
3. darbība. Pievienojiet bloku “Pārvietot uz priekšu”

Pievienojiet programmai bloku “Pārvietoties [uz priekšu] 1 [apgriezieni]”. Šis bloks liks robotam veikt 1 apgriezieni, kad tas darbojas.



4. darbība. Pievienojiet gaidīšanas bloku

Tagad noklikšķiniet uz gaiši zilās paletes “Sensori” un virs bloka “Pārvietot” pievienojiet bloku “Skāriena sensors: jāgaida līdz”.



LEGO 5.-6 .nodarbība KMHZV A.Lagzdiņš

5. darbība: pievienojiet izejas bloku

No vadības paletes velciet bloku "apturēt [un iziet no programmas]" un novietojiet to kaudzītes apakšā.



6. darbība: Pārdēvējiet projektu

7. darbība. Lejupielādējiet un palaidiet projektu