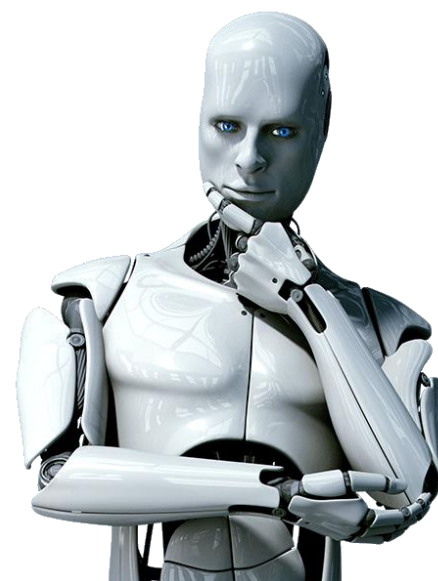


Eelmisest tunnist saime teada, et robotiks nimetatakse masinat, mida saab _____ ja on oma tegevuses

_____.

Igal robotil on mingi otstarve, st ta teeb mingit kindlat tegevust ja sellega imiteerib inimese tegevust.

Selleks, et robot midagi teha saab on vaja erinevaid mehhanisme, osasid ja elektroonikat. Vaatleme pesumasina osasid. Mis on piltidel:



1.



2.



3.



4.

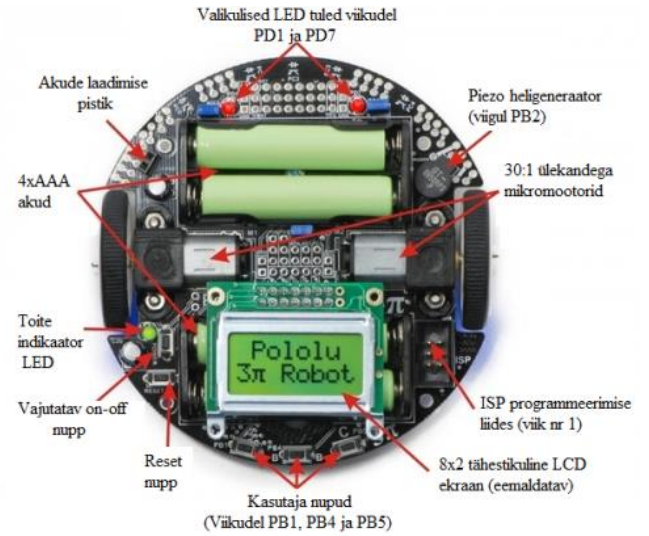
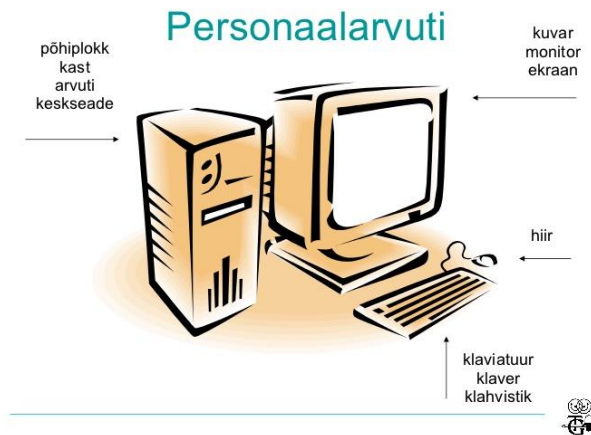
5.

6.



Mis osasid/detaile on teie poolt vaadeldud pesumasinas veel?

Kõiki sellised käegakatsutavad osad nimetatakse



Mis juhib roboti tööd? Roboti tööd juhib _____

Mis paneb aga roboti osad meile vajalikult tööle? _____

Meile vajalikku ja roboti tööd juhtivaid _____ nimetatakse ka

Roboti _____ on ühendatud _____ ja

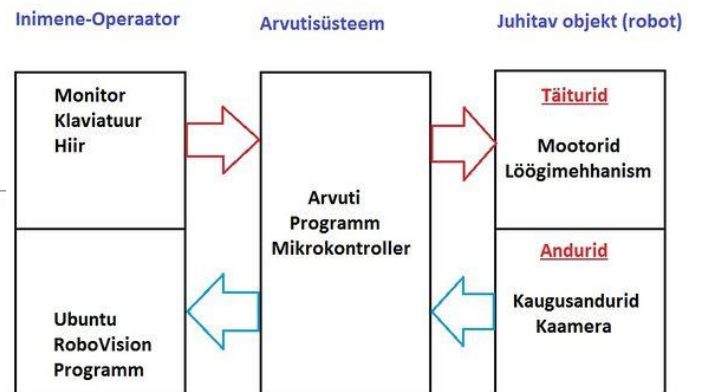
(keskseade/juhtimiskeskus; juhtmete ; programme; täituritega; riistvaraks; aju/juhtseade; programm; tarkvaraks; anduritega)

Programm

Selleks, et masin teeks seda mida meie tahame, peab juhtseadmes olema vajalikud käsklused. Erinevate käskluste rivi moodustab kokku

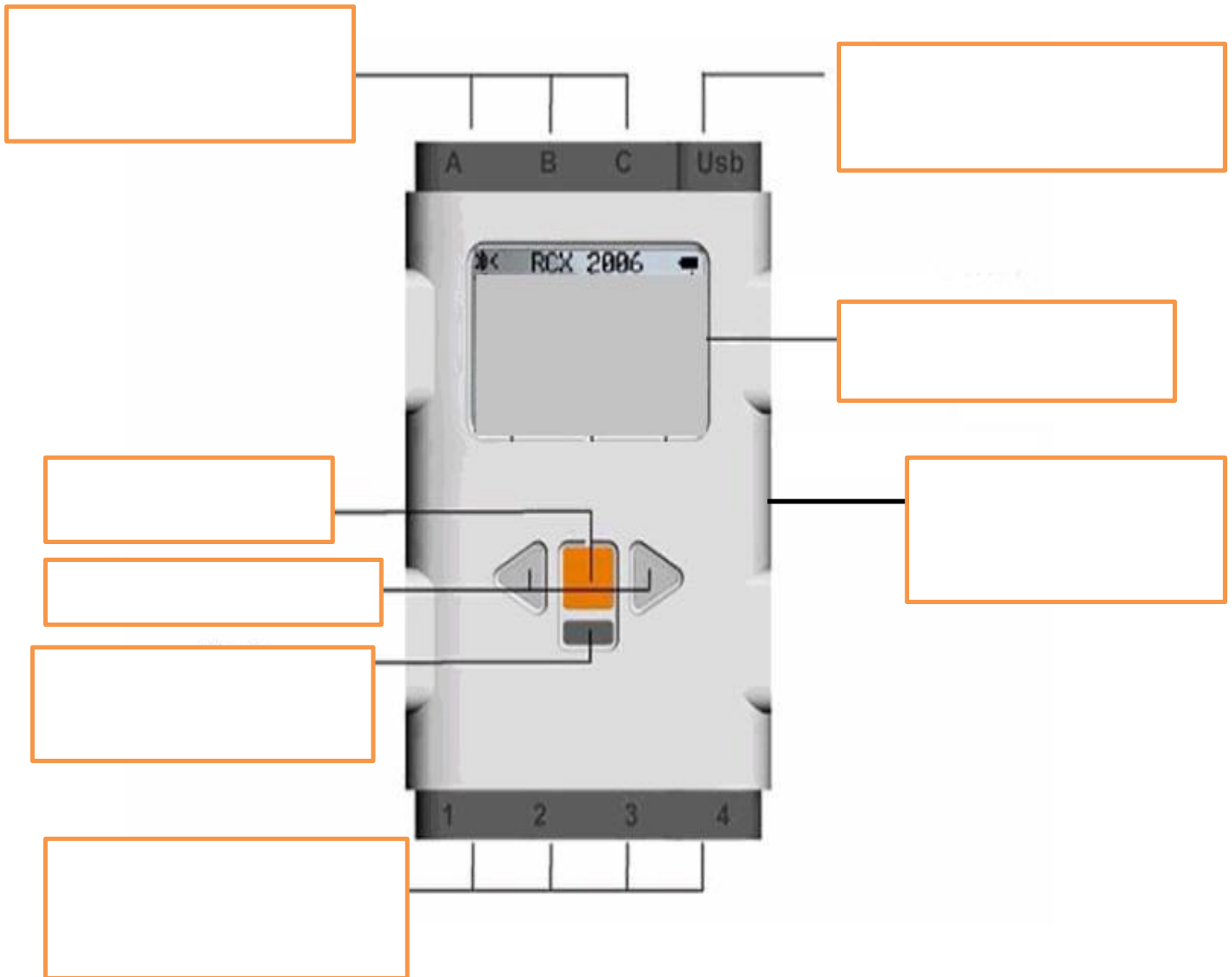
```

1 // Simple Square Program
2 // Using Wait Blocks
3 // Mr. Michaud
4 // www.nebomusic.net
5
6 sub simpleSquare()
7 {
8   repeat (4)
9   {
10    OnFwdSync(OUT_BC, 50, 0); // Forward
11    Wait(2000);
12    Off(OUT_BC);
13    RotateMotor(OUT_B, 50, 410); // 90 Degree Turn Left
14  }
15 }
16
17 task main()
18 {
19   simpleSquare();
20 }
    
```

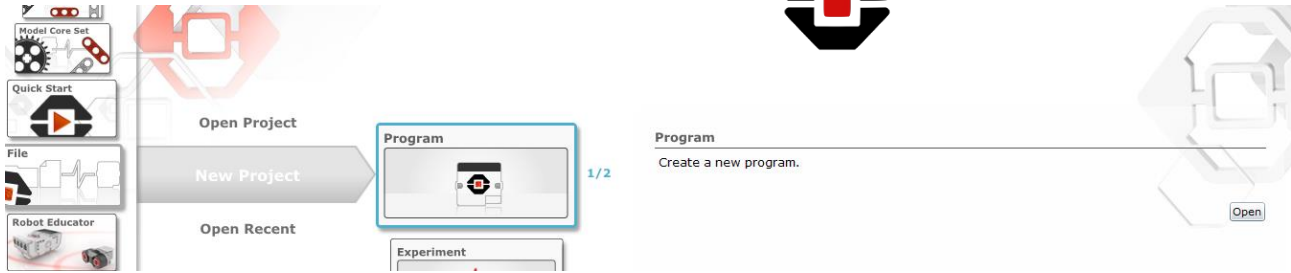


programmi.

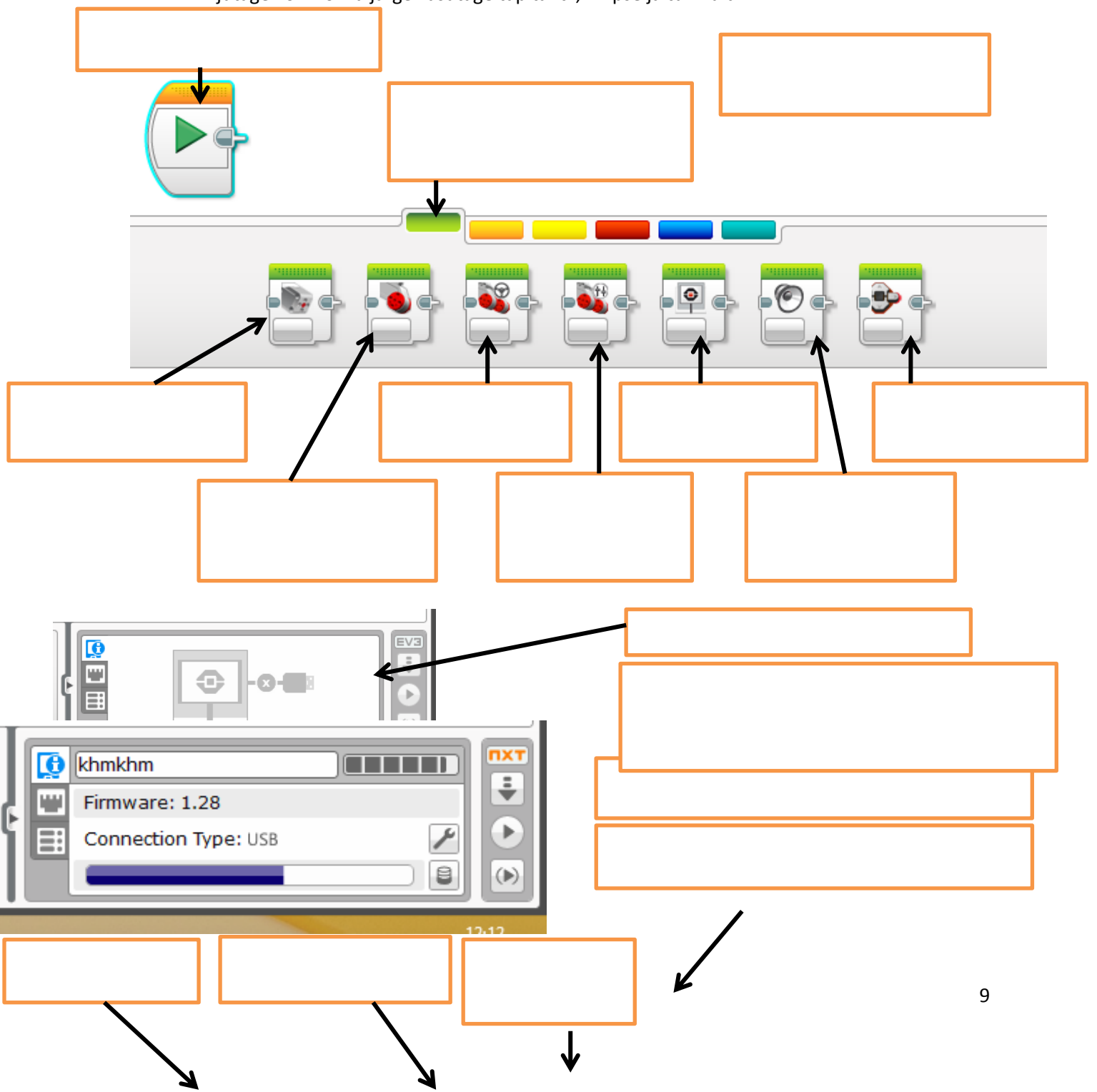
Meie roboti keskseade/juhtimiskeskus

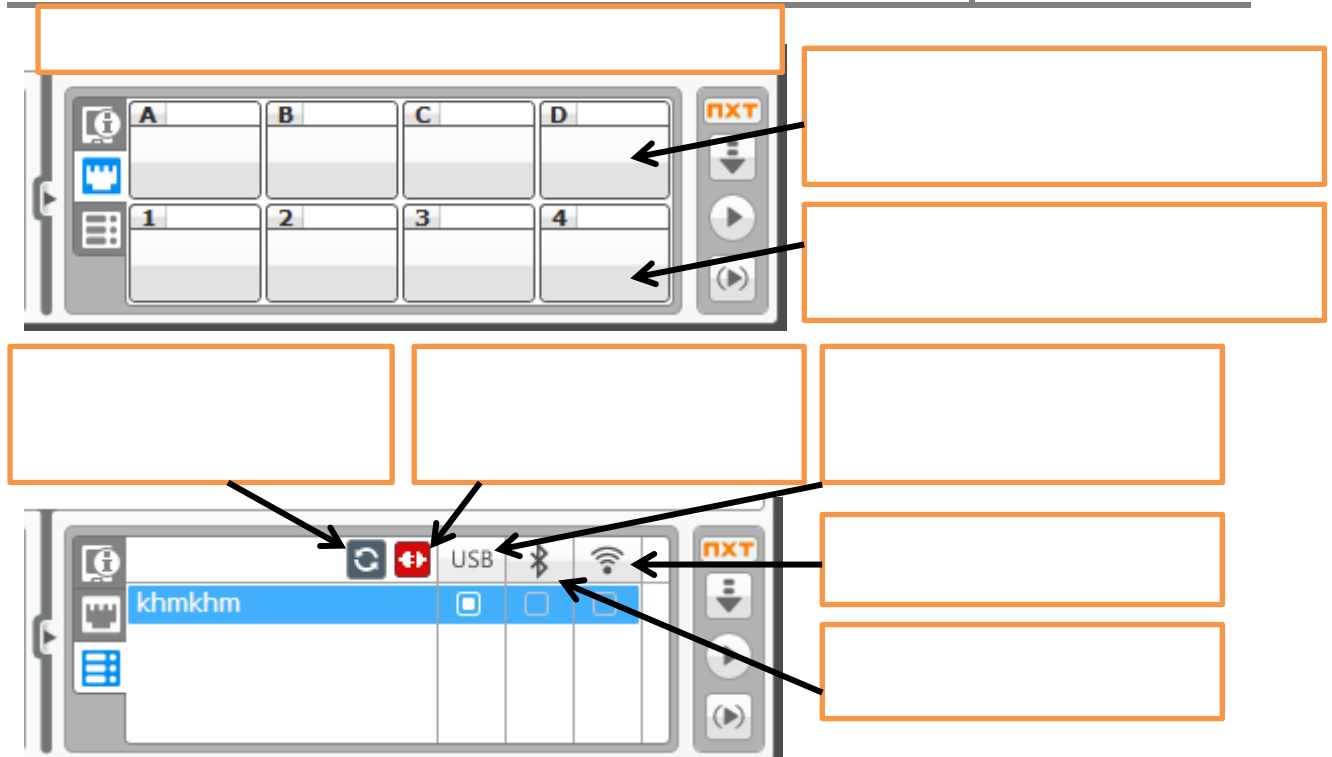


1. Ava arvutis programm **Lego Mindstrom EV3**



2. Vali File – New project – Program – Open
3. Vali vasakult nurgast File – Save projekt as – pange nimeks Rope..... ja oma pinginaabri nimi. Kirjutage kõik kokku järge kasutage täpitähti , kriipse ja tühikuid.





Mida sa teed , kui arvuti ei ühendu robotiga?

-
-
-
-
-
-

Mida sa teed , kui robotiga ei tee mida sa oled tahtnud?

-
-
-
-
-
-