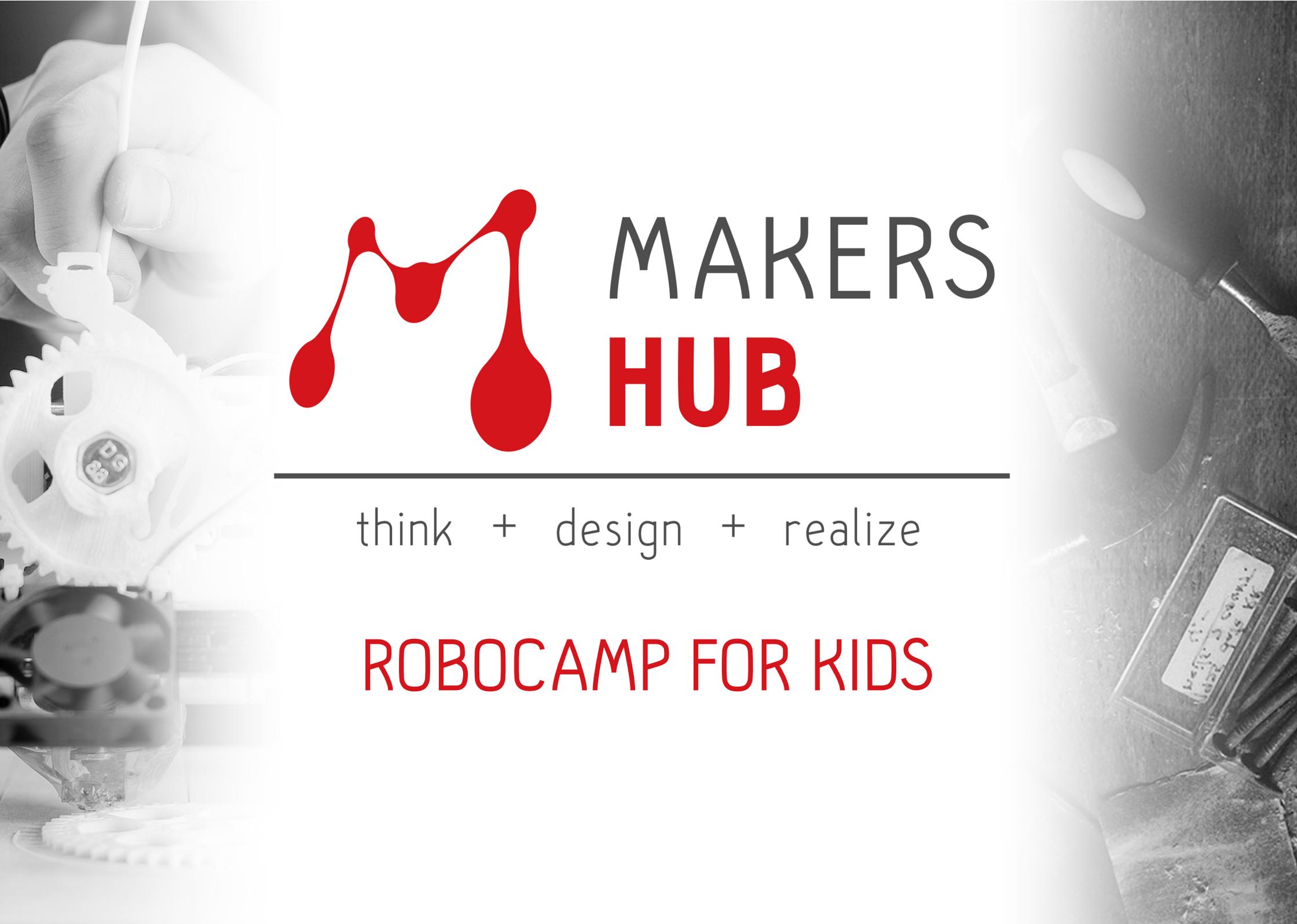


MAKERS HUB

think + design + realize

ROBOCAMP FOR KIDS



SENSORE DI COLORE



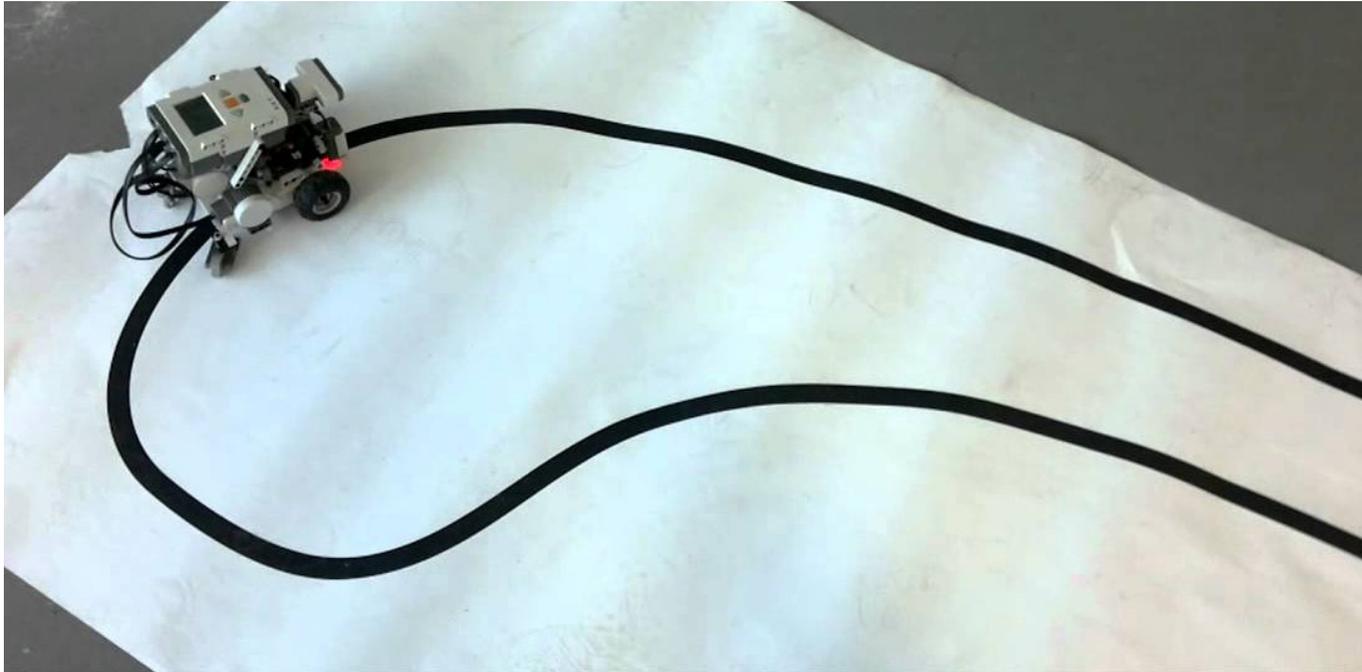
Application → Port view → Port 3

Enter per selezionare **REFLET, AMBIENT, COLOR**

Il sensore di colore è in grado di distinguere 8 colori diverse oltre a ungero da sensore di luce rilevandone l'intensità.



LINE FOLLOWER



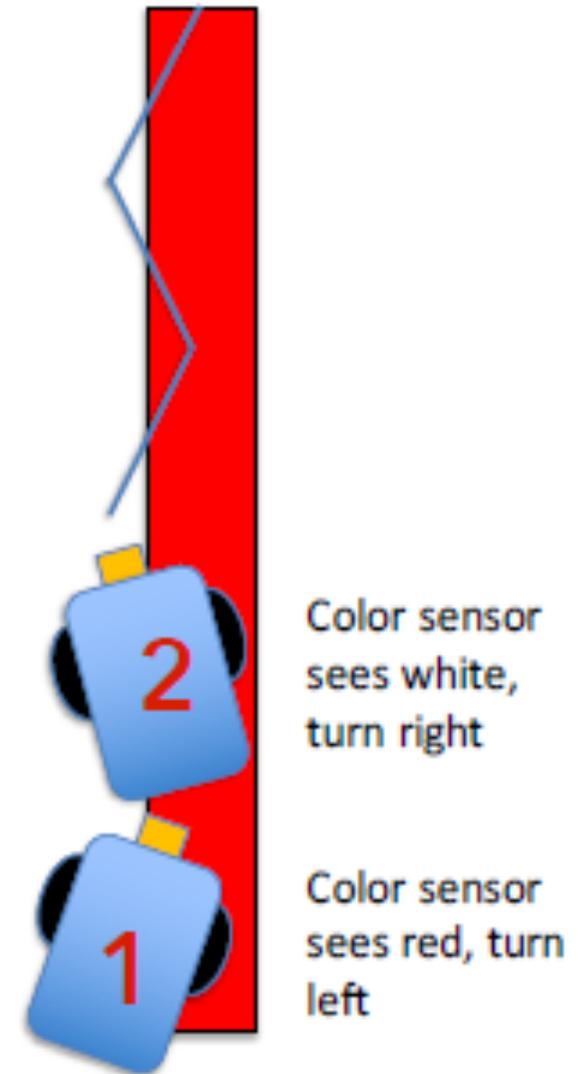
Un robot line follower (line = linea, follower = seguire)
è un dispositivo atto all'inseguimento di una linea



UMANO vs ROBOT

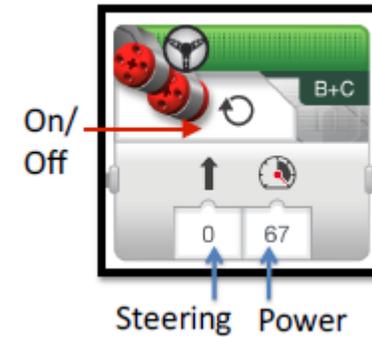
seguire la linea

1. Un umano può seguire il centro di una linea colorata poichè vede entrambi i lati contemporaneamente.
2. Un umano capisce quando non sta più seguendo il giusto percorso (linea).
3. Un robot vede e segue solo il lato della linea.
4. Un robot usa il **SENSORE DI COLORE** per seguire la linea.
5. Un robot prende una decisione in base al colore che vede.

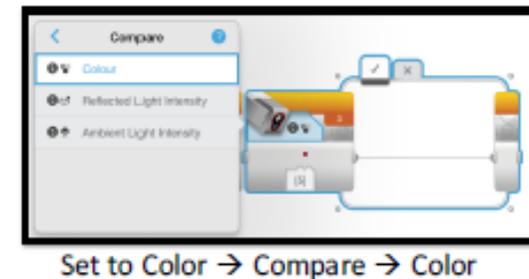


BLOCCHI DI PROGRAMMAZIONE

Per attivare il blocco “move steering” dobbiamo entrare all’interno dei blocchi di programmazione versi (motori).



Il blocco “switch” che si utilizza per il sensore di colore si trova nel blocco di programmazione arancione.



Il blocco “loop” che serve per ripetere un comando all’infinito si trova nel blocco di programmazione arancione.

