

Kretanje mBota uz pomoć senzora crte



SENZORI CRTE



Ovdje vidimo povećanu sliku senzora crte na mBotu. Radi se o dva senzora – lijevom i desnom, koji prema količini odbijenog svjetla od podloge detektiraju da li je podloga bijela ili crna.

I lijevi i desni senzor imaju malu plavu žaruljicu koja signalizira njihov rad.

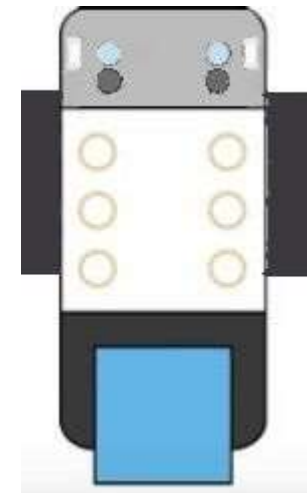
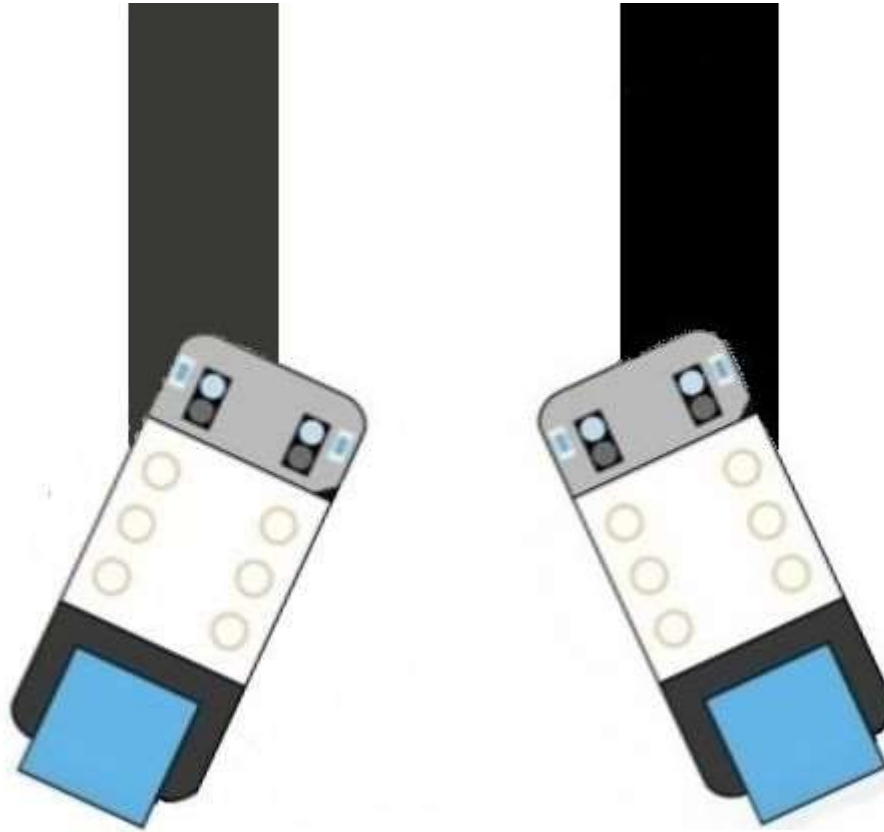
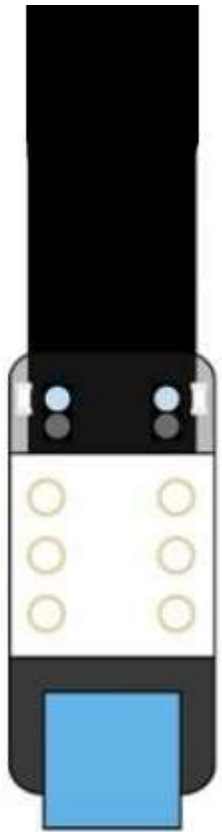
Kada se senzor nađe na stazi sa crnom crtom, moguće su četiri situacije, prikazane ovim slikama:

**OBA SENZORA
(LIJEVI I DESNI) NA
CRNOJ PODLOZI:**

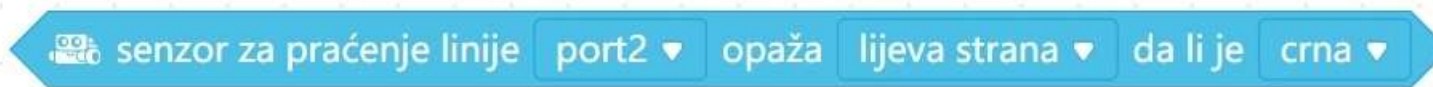
**LIJEVI SENZOR NA CRNOJ, A
DESNI NA BIJELOJ PODLOZI:**

**LIJEVI SENZOR NA BIJELOJ,
A DESNI NA CRNOJ PODLOZI:**

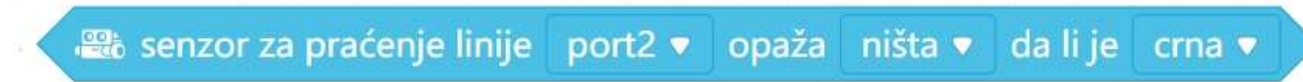
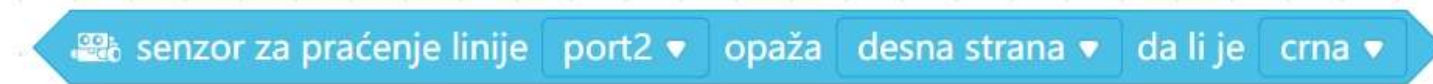
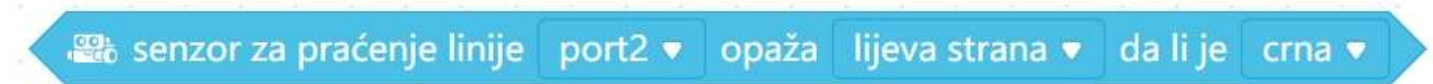
**OBA SENZORA NA BIJELOJ
PODLOZI:**



U programu mBlock, pod grupom naredbi *Senzori* možemo naći grafički modul senzora crte:

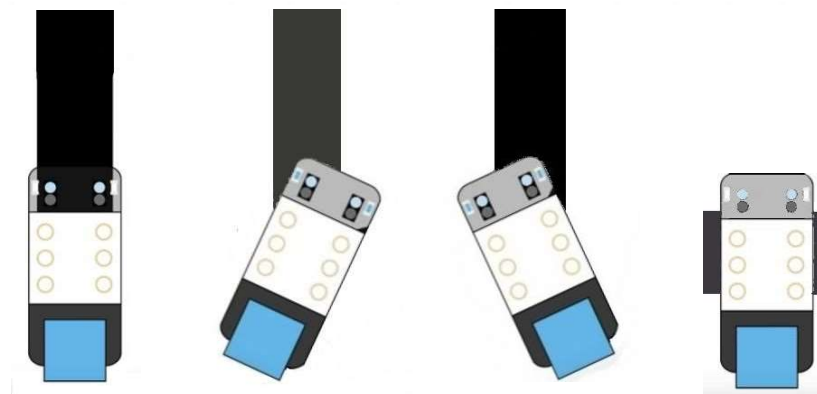


Vidimo da se *strana* (pravilnije senzor) koji *opaža* bijelo/crno može mijenjati, pa za crno postoje ove četiri mogućnosti:

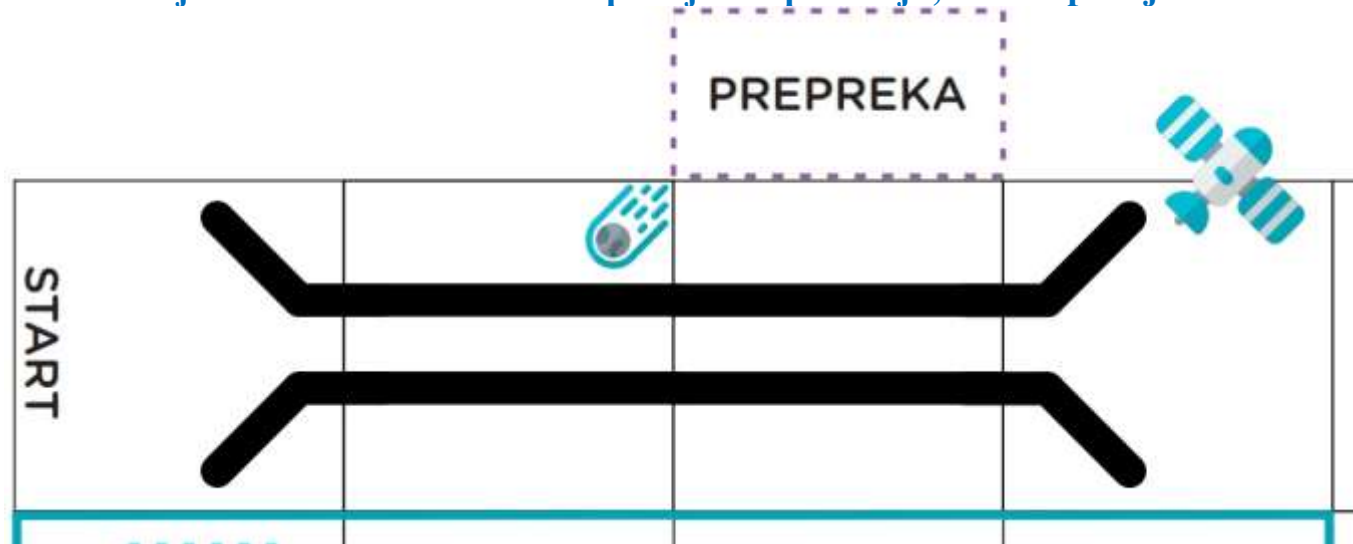


Ako te četiri mogućnosti pravilno primijenimo na četiri moguće situacije u kojima se može naći mBot, postići ćemo da sa kreće prateći crtu.

Moramo naravno i dodati odgovarajuće naredbe kretanja.



Postoje i zadatci u kojima se mBot treba kretati po bijelom području, kao na primjer na ovom dijelu staze:



Tada imamo na raspolaganju još četiri mogućnosti za senzore:

senzor za praćenje linije port2 opaža lijeva strana da li je bijela

senzor za praćenje linije port2 opaža desna strana da li je bijela

senzor za praćenje linije port2 opaža sve da li je bijela

senzor za praćenje linije port2 opaža ništa da li je bijela