

Δραστηριότητα- μείωση ταχύτητας σε εμπόδιο

Τμήμα.....Ημερ.....

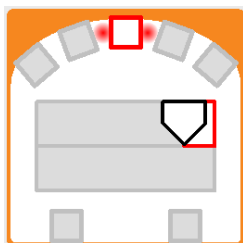
Ονοματεπώνυμο.....

Ονοματεπώνυμο.....

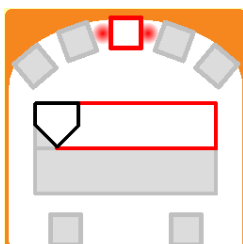
Ονοματεπώνυμο.....

Σε αυτή τη λειτουργία θα κάνουμε το thymio να κινείται ευθεία αν δεν βλέπει εμπόδιο μπροστά του, να μειώνει ταχύτητα όταν βλέπει εμπόδιο σχετικά μακριά και να σταματάει όταν φτάσει πολύ κοντά στο εμπόδιο.

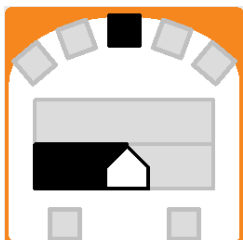
Αυτό θα το πετύχουμε με τις προχωρημένες λειτουργίες του VPL



Όταν υπάρχει εμπόδιο πολύ κοντά σταμάτα



όταν υπάρχει εμπόδιο μακριά μείωσε ταχύτητα



όταν δεν υπάρχει εμπόδιο πήγαινε μπροστά με μέγιστη ταχύτητα

Αποθηκεύστε στο φάκελό σας με όνομα αρχείου «μείωση ταχύτητας»



Αυτό το βιβλίο χορηγείται με άδεια Creative Commons Αναφορά Δημιουργού - Μη Εμπορική Χρήση - Παρόμοια Διανομή 4.0 Διεθνές