## KARTA PRACY

## TEMAT: Nadawanie i odbieranie komunikatów.

Wykonaj w programie w mBlock utwórz projekt, w którym Panda będzie sprawdzań stan klawisza – w każdej chwili wie czy klawisz jest naciśnięty czy zwolniony. Następnie Panda powinna przekazać tą informację do robota mBot2, który wykona odpowiedni ruch – w prawo, w lewo, naprzód lub do tyłu.



- 1. Włącz tryb **Live**
- 2. Kliknij w zakładkę Postacie i wybierz Pandę:
  - a) z kategorii Zdarzenia wybierz blok z zieloną flagą *"po kliknięciu"* i przeciągnij na pole tworzenia skryptów,

a następnie bloki z kategorii

Zdarzenia, Kontrola i

Czujniki:

zawsze
jeżeli klawisz strzałka w górę • naciśnięty? to
nadaj naprzód 🔻
w przeciwnym razie
jeżeli klawisz strzałka w dół 🔻 naciśnięty? to
nadaj wstecz •
w przeciwnym razie
jeżeli klawisz strzałka w prawo 🔹 naciśnięty? to
nadaj 🖤 prawo 💌
w przeciwnym razie
jeżeli klawisz strzałka w lewo 🔹 naciśnięty? to
nadaj w lewo 💌
w przeciwnym razie
nadaj stop 💌
czekaj 0.1 sekund
٠



- 3. Kliknij w zakładkę Urządzenia.
- 4. Z biblioteki rozszerzeń dodaj rozszerzenie **mBot2 shield**.
- W polu tworzenia skryptów dla CyberPi umieść blok "kiedy otrzymam naprzód" z kategorii Zdarzenia.



- Z kategorii Podwozie mBot2 wybierz blok "jedź naprzód prędkość 50 obr/min".
  - iedź naprzód v prędkość 50 obr/min
- 7. Na końcu dołącz blok "stop wszystkie" z kategorii Kontrola. Wybierz na nim opcję ten skrypt.
- 8. Czynności z punktów 5, 6 i 7 powtórz dla ruchu wstecz.
- Z kategorii Zdarzenia wybierz blok z napisem *"kiedy otrzymam naprzód"* i umieść go na polu do budowania skryptów. Kliknij w strzałkę na bloku i wybierz opcję w lewo.
- 10. Dołącz do skryptu blok *"skręcaj w lewo 90°"* z kategorii **Podwozie mBot2**.



- Z kategorii Kontrola dołącz do skryptu blok z napisem *"stop wszystkie"*. Wybierz na nim opcję ten skrypt.
- 12. Czynności z punktów 9, 10 i 11 powtórz dla ruchu wstecz.
- Z kategorii Zdarzenia wybierz blok z napisem *"kiedy otrzymam naprzód"* i umieść go na polu do budowania skryptów. Kliknij w strzałkę na bloku i wybierz opcję stop.
- 14. Dołącz do skryptu blok *"zatrzymaj silnik oba"* z kategorii **Podwozie mBot2**.
- Z kategorii Kontrola dołącz do skryptu blok z napisem *"stop wszystkie"*. Wybierz na nim opcję ten skrypt.



Połączenie

. Przetestuj

- 16. Zapisz projekt pod nazwą zdalne\_sterowanie\_nadawanie\_wiadomości.
- Wyślij gotowy projekt do robota mBot2. Wciśnij przycisk działanie programu.

Ulak