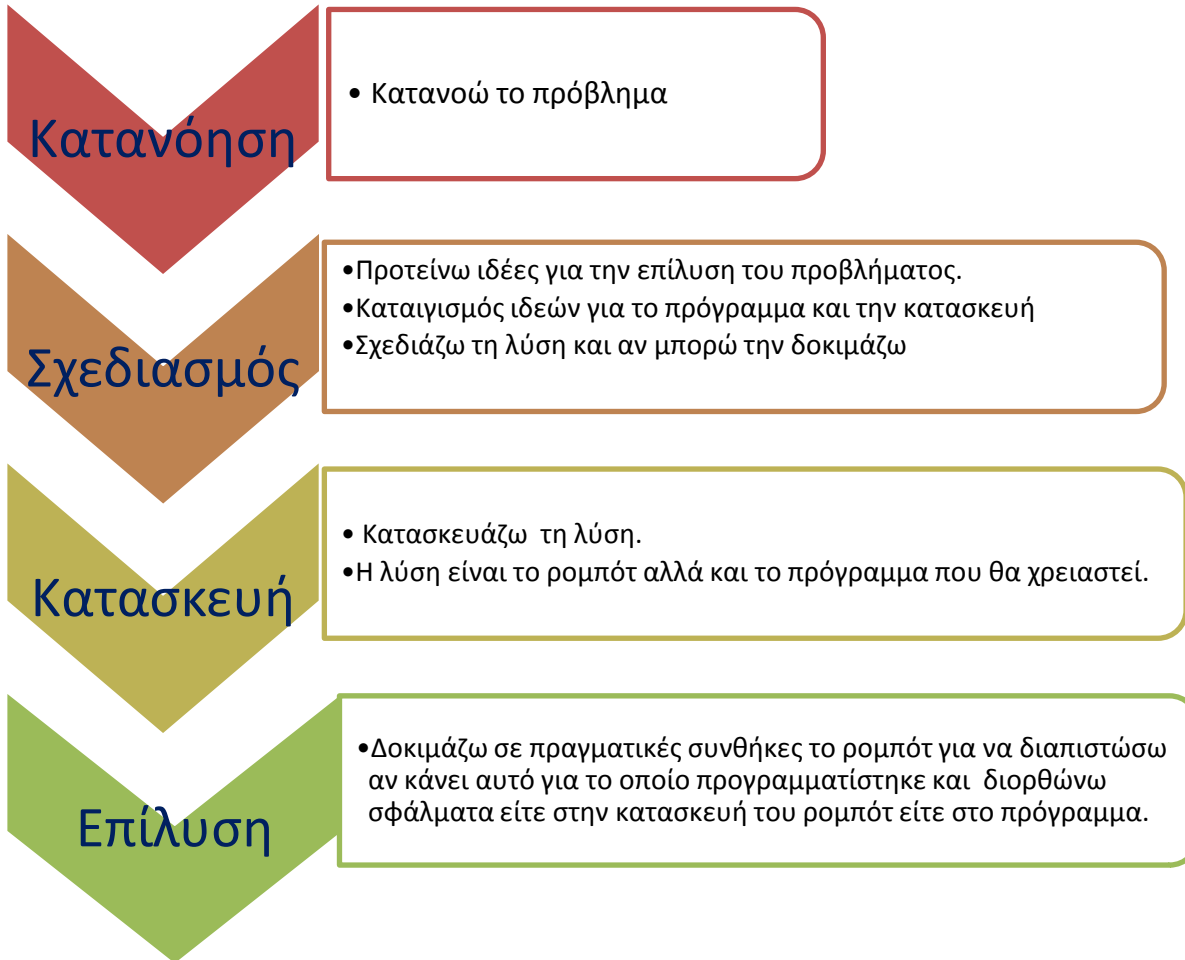




Ο Λίνο σκέφτεται, επιλέγει και
αποφεύγει εμπόδια!






Στείλαμε τον Λίνο στον Άρη!!!!

Τα βήματα



Αισθητήρας Αφής



	Port:	<input checked="" type="radio"/> 1	<input type="radio"/> 2	<input type="radio"/> 3	<input type="radio"/> 4
	Action:	<input checked="" type="radio"/> 	Pressed		
		<input type="radio"/> 	Released		
		<input type="radio"/> 	Bumped		



Λογικές Εντολές



- Ο Λίνο ακουμπάει εμπόδιο (αισθητήρας αφής).
- Ο Λίνο διαβάζει λευκό χρώμα (αισθητήρας χρώματος).

Ο Λίνο σταματά
αν ακουμπήσει εμπόδιο
Ή
αν διαβάσει λευκό χρώμα

Τι πρέπει να συμβεί για να σταματήσει ο Λίνο;

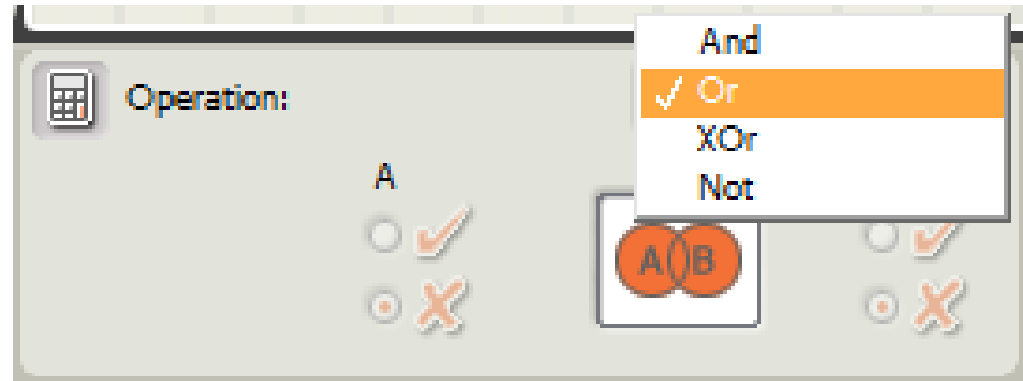
Ο Λίνο σταματά
αν **ΔΕΝ**
διαβάσει λευκό χρώμα

Τι πρέπει να συμβεί για να σταματήσει ο Λίνο;

Ο Λίνο σταματά
αν ακουμπήσει εμπόδιο
Και
αν διαβάσει λευκό χρώμα

Τι πρέπει να συμβεί για να σταματήσει ο Λίνο;

Λογικές Εντολές



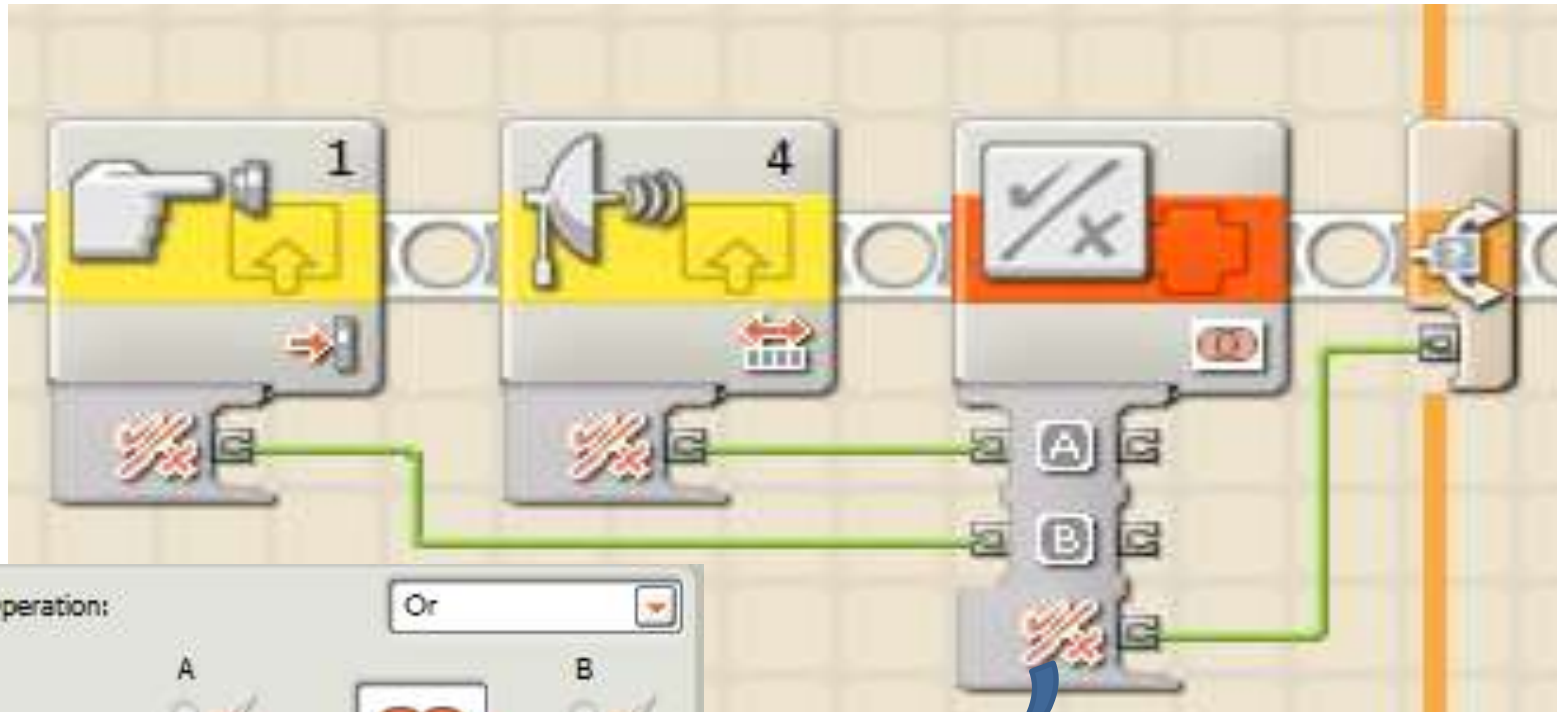
Συνδυάζουμε...



Ο Λίνο σταματά:
αν ο αισθητήρας αφής ακουμπήσει σε εμπόδιο

Ή

αν ο αισθητήρας υπερύθρων «δει» κάτι σε απόσταση μικρότερη των 20 εκατοστών



Συγκρίνουμε ...

ο γονικό Η" είναι Αληθής δηλ. κάποιος από τους δύο αισθητήρες ανιχνεύσει κάτι.

αφής
ει "Ooof"

Στρέφει τον κινητήρα "λαμού" στα δεξιά για να κοιτάξει δεξιά και ανιχνεύει την απόσταση από τον αισθητήρα υπερύθρων.


Στρέφει τον "λαμό" αριστερά για να κοιτάξει αριστερά και ανιχνεύει μια νέα απόσταση από τον αισθητήρα υπερύθρων.

Γυρνά το "λαμό" για να κοιτάξει και πάλι ευθεία.

Χρησιμοποιούμε μια εντολή Σύγκρισης για να ελέγξει ποιά από τις δύο αποστάσεις που ανιχνευσε ο αισθητήρας είναι μεγαλύτερη.

Χρησιμοποιείται αποτέλεσμα της εντολής "Σύγκρισης" των δι αποστάσεων:
Αν η δεξιά απόσταση είναι μεγαλύτερη, αλλιώς

Operation: **Less than**

A  B