

Training – LEGO Mindstorm EV3

Aufgabe 1:

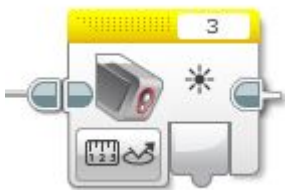
Baue den Sortier Roboter nach Anleitung (Online http://robotsquare.com/wp-content/uploads/2013/10/45544_colorsorter.pdf)

Aufgabe 2:

Programmiere den Roboter so, dass er jeweils einen Stein am Farbsensor einscannt und diesen nach drei Sekunden, je nach Farbe, an einer festgelegten Position auswirft (der Stein muss per Hand gescannt und in den Sortierer gelegt werden). Falls vorhanden können 4 Becher als Behälter für die sortierten Steine verwendet werden.



Tipp: Der Stein kann entweder per Tastendruck gescannt werden, oder durch Überprüfung der Lichtintensität.



Tipp: Um die Farbe 3 Sekunden „abzuspeichern“ kannst du folgende Anordnung verwenden!



Zusatz: Anstelle der Wartezeit soll der Roboter den Stein erst sortieren, sobald eine Stein-Taste gedrückt wurde.

Aufgabe 3:

Nun soll der Roboter nicht nur einen Stein scannen, sondern mehrere, und diese dann bei Stein-Tasten-Druck sortieren.



Tipp: Verwende den Reihen- (Array)Block um die Farben abzuspeichern.



Zusatz: Verbessere dein Programm indem die Farben die eingescannt werden, auch per Ton ausgegeben werden.