北京景山学校退休信息技术教师中国电子学会普及工作委员会委员

沙有威

烛光义教公益项目 中国电子学会 上海真爱梦想公益基金会 中国青少年发展基金会 美国欣欣教育基金会 北京向荣教育基金会 北京慈善义工联合会 创始人 科技志愿者 志愿者 志愿者 志愿者 志愿者

义工

北京慈善义工联合会

上海真爱梦想公益基金会 一 科技创新教育专项基金

理事

发起人

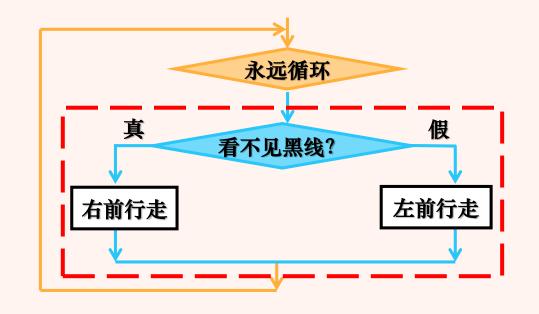
第二单元: 感知世界

是是過過過過

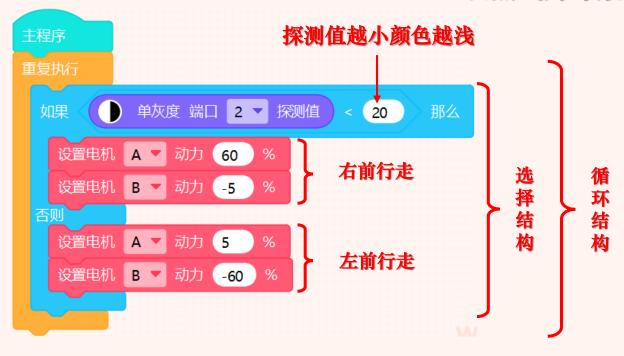
- 机器人的循线策略及应用
- •程序中的变量及其应用
- •程序中的逻辑运算

第8课:循迹而行 ——循迹行走策略			
	活动内容	知识内容	目标水平
第	循线行走	单传感器循线策略	了解循线的编程策略,能
8	双传感器循线行走	循线行走的策略分析	用基本的传感器编写机器
课	程序中的变量	变量的概念和变量的声明	人的应用程序,在有限数
	DIY: 循线行时遇到障碍停		量传感器的基础上完成机
			器人任务。

单传感器"循线"机器人



以黑线为导航标志

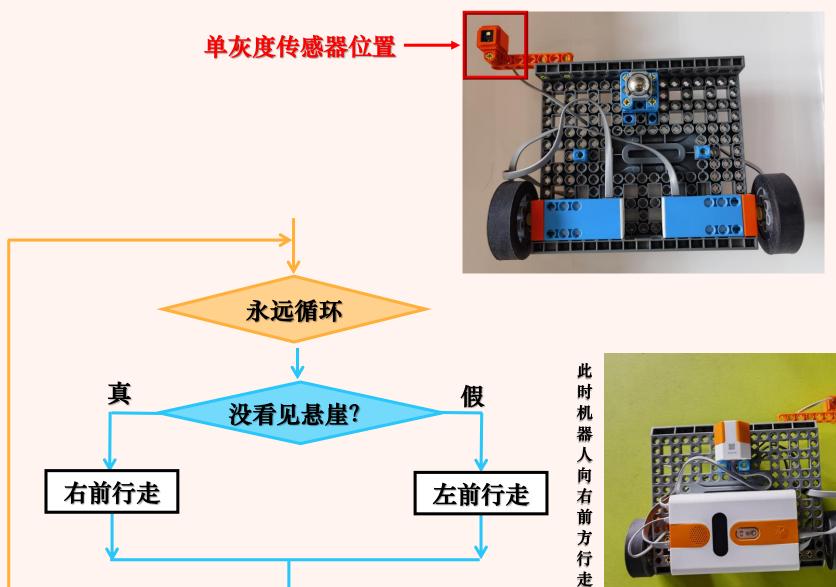


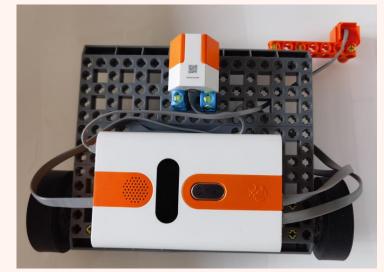
此时机器人向右前方行走

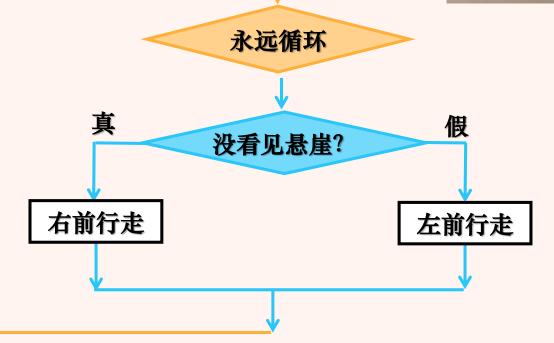




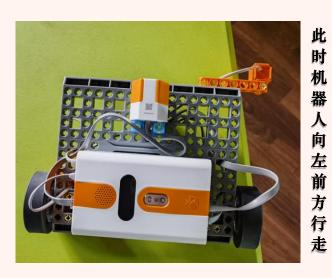
此时机器人向左前方行走











"沿右边走" 的机器人

以边沿为导航标志



瞬间崖边行走 的判断处理



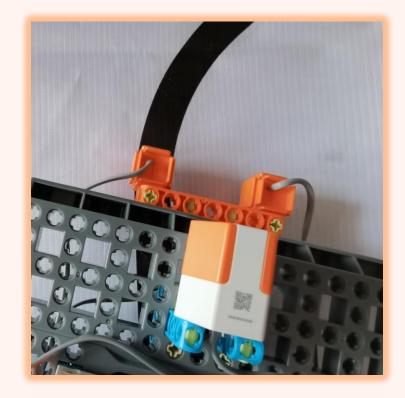
瞬间循线行走 的判断处理

循线行和崖边行

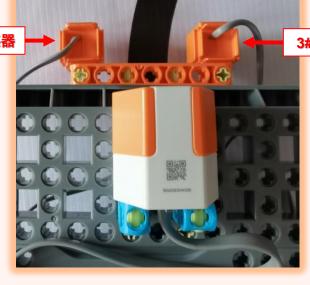
双传感器"循线" 机器人

1#左灰度传感器

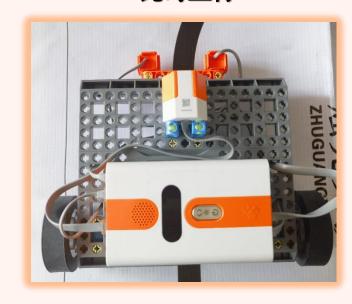
3#右灰度传感器

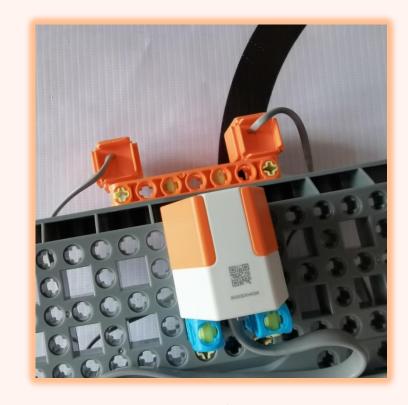


此时左前行走

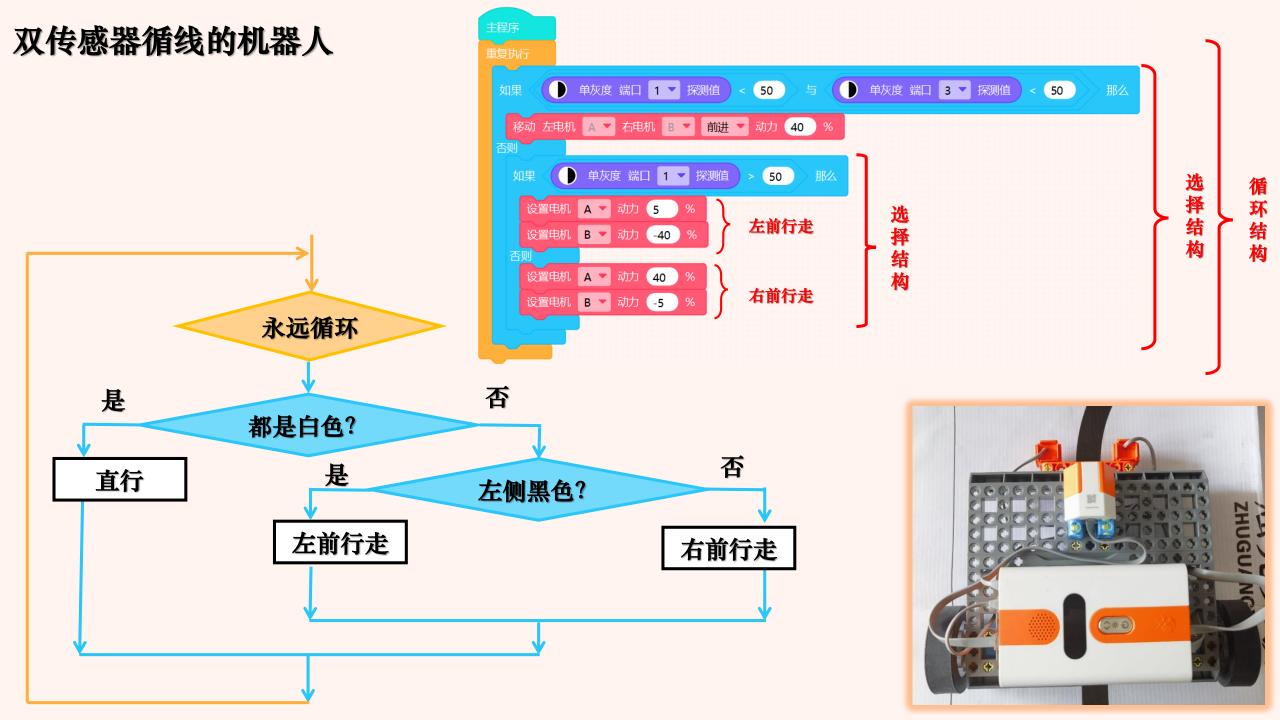


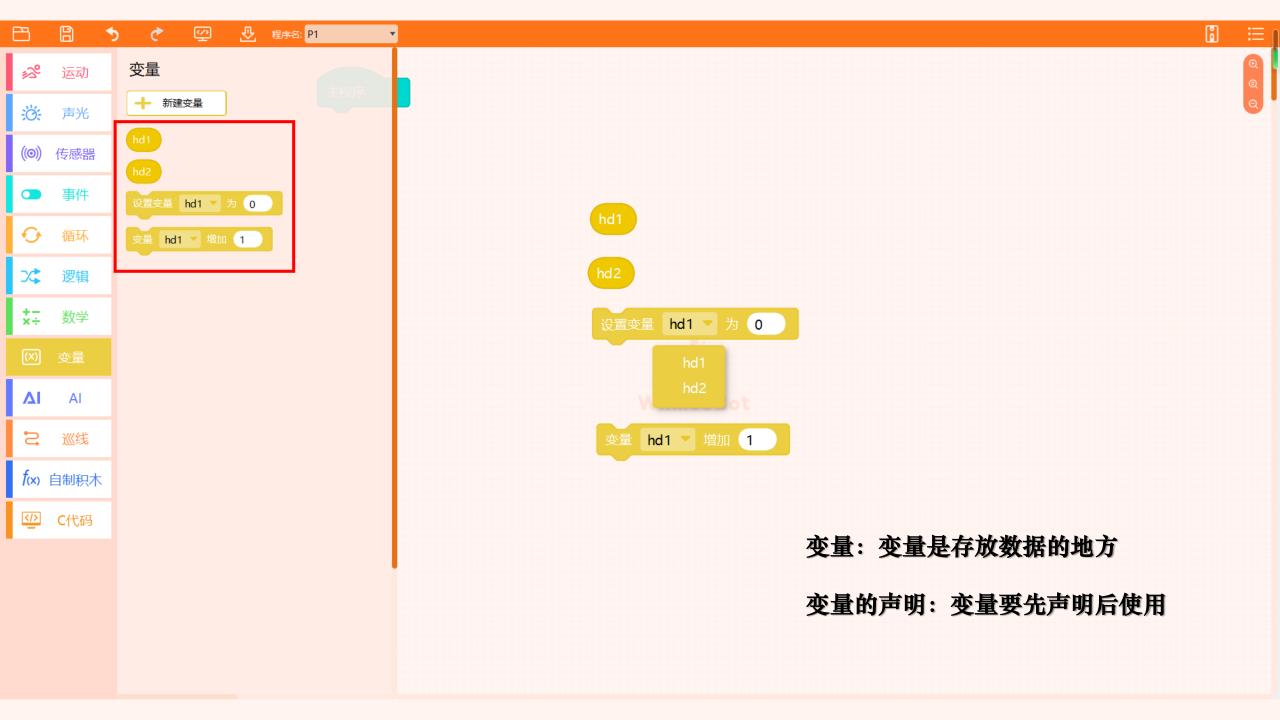
此时直行





此时右前行走





变量: 变量是存放数据的地方

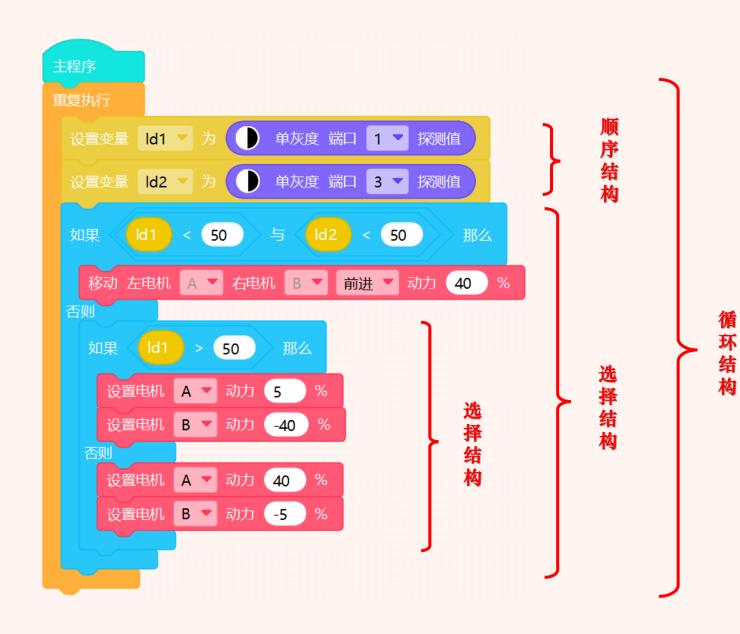
变量的声明:变量要先声明后使用





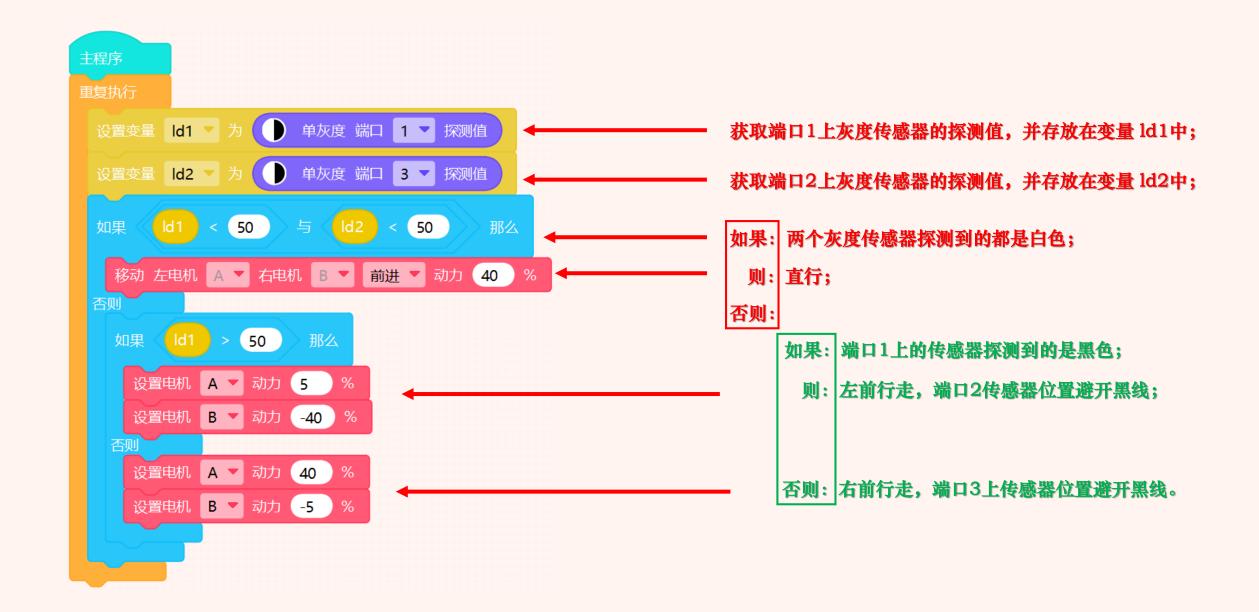
将端口1接口上灰度传感器的探测值存放到变量 ld1中





ZHUGU/NC

双传感器循线的机器人

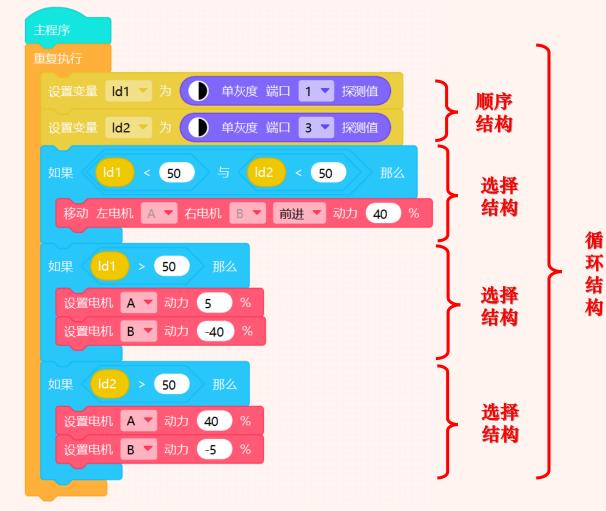


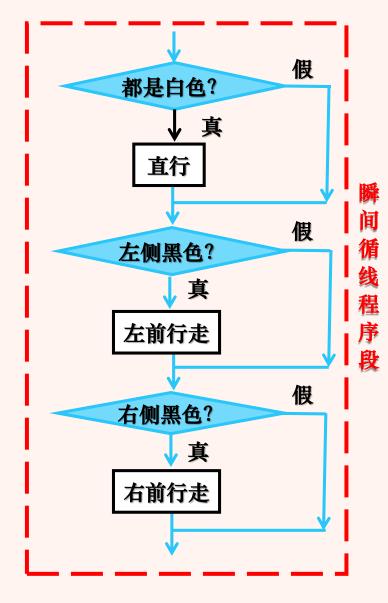
双传感器循线的机器人



双传感器循线的机器人

循环体





关注乡村振兴!

关注乡村学校教育!

关注乡村学校科技创新教育!

关注中国电子学会"烛光义教"公益活动!



"烛光义教"是扇窗,透过这扇窗 关注乡村学校现代科技教育。

"烛光义教"是扇门,走进这扇门

推动乡村学校现代科技教育。

教育委员的说明化、成熟