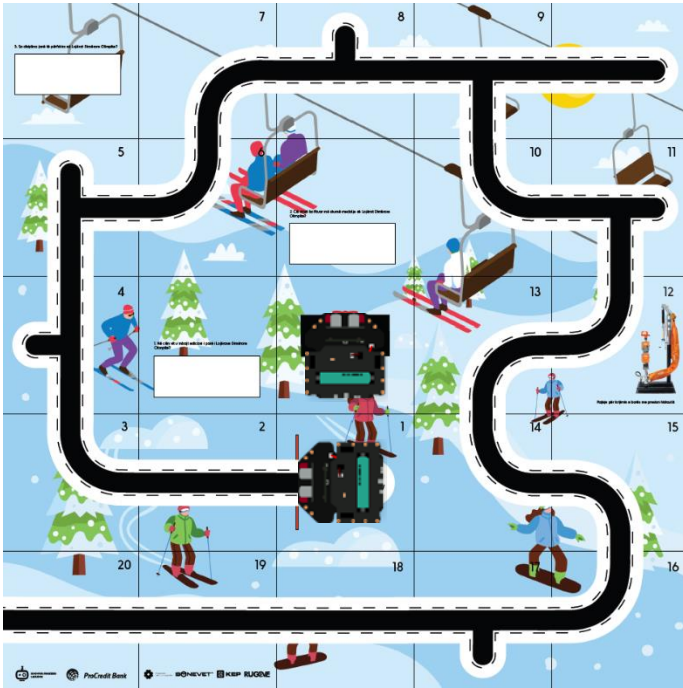




MICRO:MAQUEEN PLUS NË PISTËN E AKULLT

TEMA: Roboti micro:Maqueen Plus ka vendosur helmetën dhe është gati të lëshohet poshtë pistës së akullt, duke skijuar. Misioni i tij është të shmangë të gjitha pengesat e vendosura në këtë pistë dhe të arrijë vijën e finishit. Në pistën e akullt, roboti dallon një pajisje që prodhon borë përmes pikave të imta uji të cilat hidhen në ajrin e ftoftë të malit, ku po zhvillohen Lojërat Dimërore Olimpikë.



Përpara se roboti të fillojë ekzekutimin e sfidës, duhet të vendoset në segmentin për kalibrim, ashtu siç tregohet në figurë dhe të kalibrohet.

Më pas, roboti duhet të vendoset mbi segmentin me numër '1' (para vijës së kuqe), ashtu siç tregohet në figurë.

Në gjendjen POWER ON roboti duhet t'i ketë të gjitha diodat e fikura.

Për të nisur robotin, duhet të shtypni butonin 'A', në pllakën micro:bit. Pasi të shtypni butonin 'A', roboti ndez dy diodat e majta RGB në ngjyrë të kuqe dhe dy diodat e djathta RGB në ngjyrë të gjelbër.

*Dy diodat e majta RGB në ngjyrë të kuqe dhe dy diodat e djathta RGB në ngjyrë të gjelbër, roboti duhet të i mbajë të ndezura nga segmenti me numër '1' deri tek segmenti me numër '17'.

Menjëherë pas ndezjes së diodave RGB, roboti gjen vijën e zezë dhe fillon ndjekjen e saj me anë të sensorit për ndjekjen e vijës (Line Tracking Sensor).

*Roboti duhet të ndjekë vijën e zezë nga segmenti me numër '1' deri te segmenti me numër '20'.

- Kur roboti arrin në segmentin me numër '4', ai duhet të vazhdojë lëvizjen përpara dhe jo të kthehet majtas.
- Kur roboti arrin në segmentin me numër '5', ai duhet të kthehet djathtas dhe jo të vazhdojë lëvizjen përpara.
- Kur roboti arrin në segmentin me numër '8', ai duhet të vazhdojë lëvizjen përpara dhe jo të kthehet majtas.
- Kur roboti arrin në segmentin me numër '9', ai duhet të kthehet djathtas dhe jo të vazhdojë lëvizjen përpara.
- Kur roboti arrin në segmentin me numër '11', ai duhet të kthehet djathtas dhe jo të vazhdojë lëvizjen përpara.





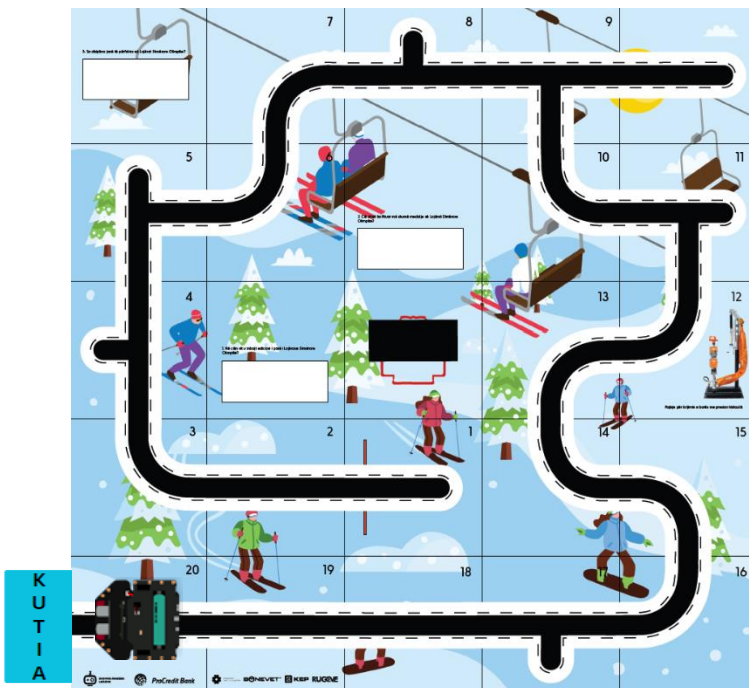
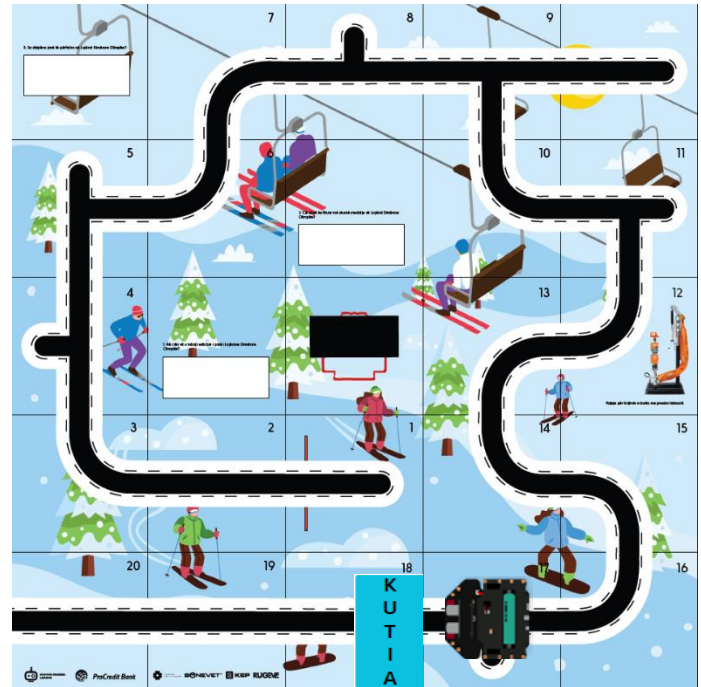
Kur roboti arrin në segmentin me numër '17', roboti ndalet me të tre rrotat brenda segmentit për 1 sekondë. Roboti ndalet duke aktivizuar sensorin e distancës (Ultrasonic Sensor) me anë të një kutie që vendoset ashtu siç tregohet në figurë.

Menjëherë sapo të ndalet, roboti fik të gjitha diodat RGB.

Pasi roboti qëndron i ndalur për një sekondë, ai gjen vijën e zezë dhe fillon ndjekjen e saj me anë të sensorit për ndjekjen e vijës (Line Tracking Sensor).

- Kur roboti nis nga segmenti me numër '17', ai duhet të vazhdojë lëvizjen përpara dhe jo të kthehet majtas.

Menjëherë sapo roboti nis ndjekjen e vijës së zezë, ai ndez LED diodat. Roboti duhet të i mbajë LED diodat të ndezura nga segmenti me numër '17' deri te segmenti me numër '20'.



Kur roboti arrin në segmentin me numër '20', roboti ndalet me të tre rrotat brenda segmentit.

Roboti ndalet duke aktivizuar sensorin e distancës (Ultrasonic Sensor) me anë të një kutie që vendoset ashtu siç tregohet në figurë.

Menjëherë sapo të ndalet, roboti fik LED diodat. Sapo të fik LED diodat, roboti luan melodinë 'RINGTONE' për 1 sekondë.

