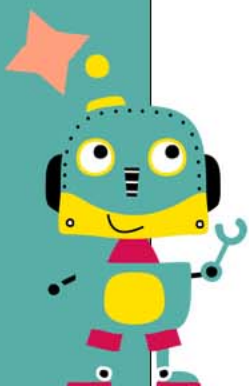


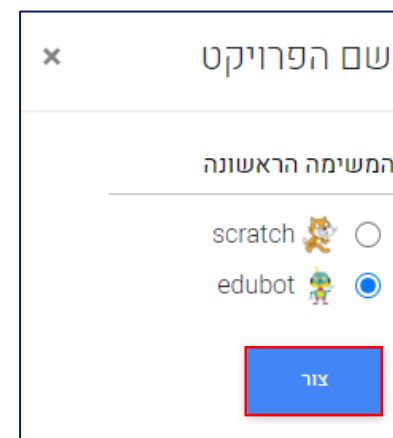
תנועה באמצעות בלוק "הנעת היגוי"

היום נגרום לרובוט לנסוע! נתעמק בבלוק שנקרא: "הנעת היגוי"



תחילה, ניצור פרויקט חדש:

- נלך למגרש המשחקים
- נלחץ על "הוסף פרויקט"  הוסף פרויקט
- ניתן שם משמעותי לפרויקט (למשל: "המשימה הראשונה")
- נבחר ב-EDUBOT
- ולבסוף: צור



שם הפרויקט

המשימה הראשונה

scratch  ☐

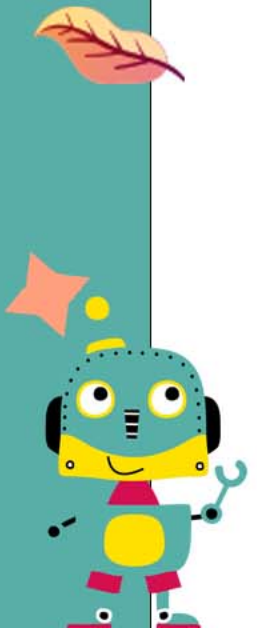
edubot  ☒

צור

סביבת העבודה תפתח:



נלחץ על תפריט התנועה לפנינו יופיעו האפשרויות הבאות:



בלוק הנעת היגוי

נבחר בבלוק שנמצא בשורה הרביעית - "הנעת היגוי" ונצמיד אותו לבלוק "כאשר מתחיל"



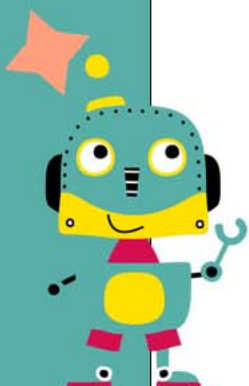
הנעת היגוי - הרובוט ייסע לכיוון שנבחר ובמהירות שנבחר

כיוון

- אם נבחר בכיוון (0) < נקבל נסיעה ישר.
- אם נבחר בכיוון (100) < הרובוט יסתובב במקום.
- אם נבחר בכיוון (-100) < הרובוט יסתובב במקום לצד השני(שמאל) כל ערך בין 100-
- 100 יגרום לפניות מסוימות.



נסו לשחק עם זה!



בלוק הנעת היגוי



מהירות

ניתן להזין ערכים בין 100 - 100 ל 100
כאשר הסימן השלילי של המהירות משפיע על כיוון הפנייה.



סיבובים

נבחר את משך הנסיעה שנרצה שהרובוט יבצע
אם נבחר בערך 1, מנועי הרובוט יבצעו סיבוב גלגל אחד = 360 מעלות



קיימות אופציות נוספות שיכולות להשפיע על משך הנסיעה, כמו שניות.
לרוב נעדיף לבחור בסיבובים, כיוון שזו הבחירה היותר מדויקת.

מדוע לדעתכם אופציה הסיבובים מדויקת יותר מאופציית השניות?

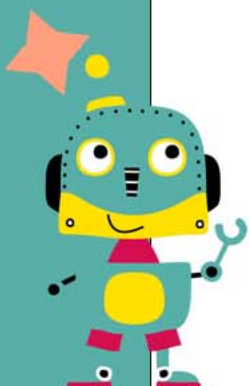


כאשר מתחיל

הנעת טנק עם מהירות בצד שמאל 20 וגם מהירות בצד ימין 20 % עבור 1 סיבובים

☒ סיבובים
☐ מעלות
☐ שניות
☐ מילישניות

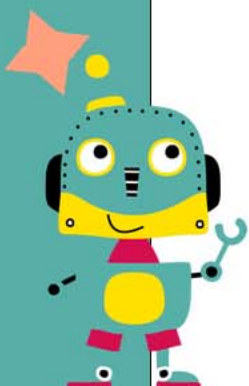
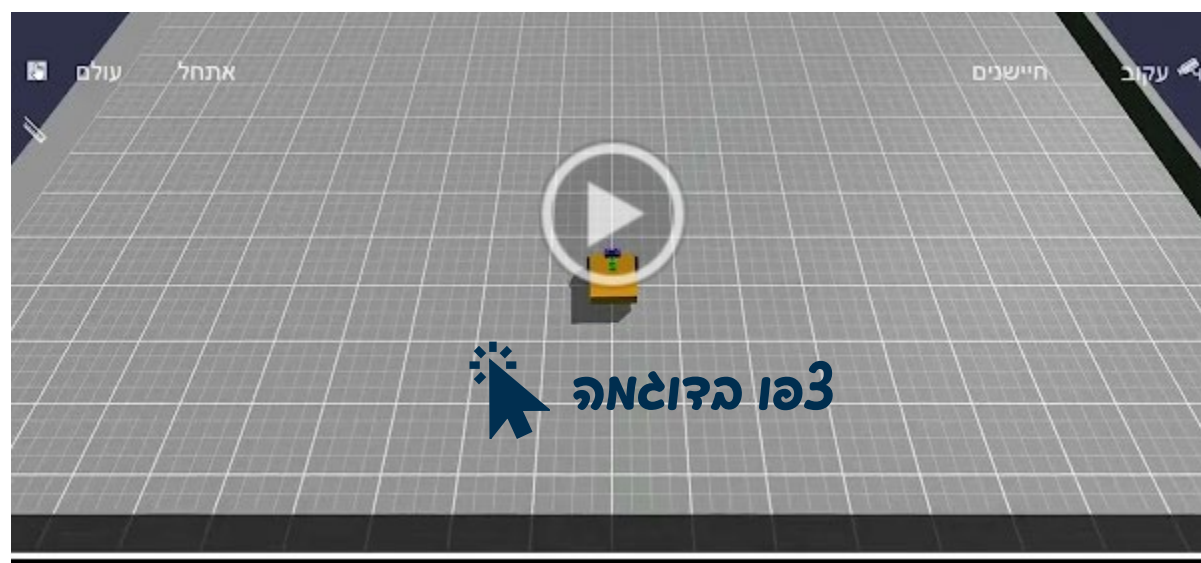
ישנה אופציה של מעלות, שעליה נלמד בהמשך.





משימת התכנות הראשונה

על הרובוט לנסוע קדימה, במשך 2 סיבובי מנוע
לאחר מכן – לחזור בנסיעה לאחור לנקודה ממנה יצא.



කණ්ඩායම

