

# Ρύθμιση ενός Αισθητήρα

(τι είναι συνδεδεμένο στο NXT και που;)

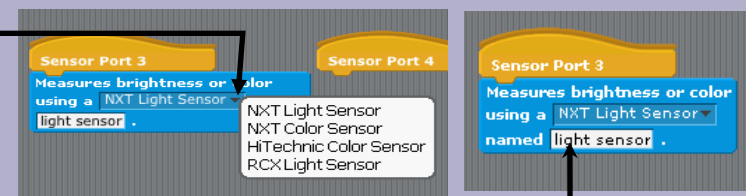
Υπέθεσε ότι έχεις συνδέσει στο NXT έναν αισθητήρα φωτός στην θύρα 3. Πως το λες αυτό στο Enchanting;

1. Κάνε κλικ στους  
“Αισθητήρες”.

2. Κάνε κλικ στο κουμπί  
“Configure Sensors”. Ένα  
νέο παράθυρο θα ανοίξει.

3. Βρες το τουβλάκι του  
αισθητήρα φωτεινότητας  
(light sensor) στην  
αριστερή πλευρά του  
παραθύρου. Σύρε και  
άφησε το κάτω από το  
“Sensor Port 3”.

4. Επέλεξε τον τύπο του  
αισθητήρα που έχεις.



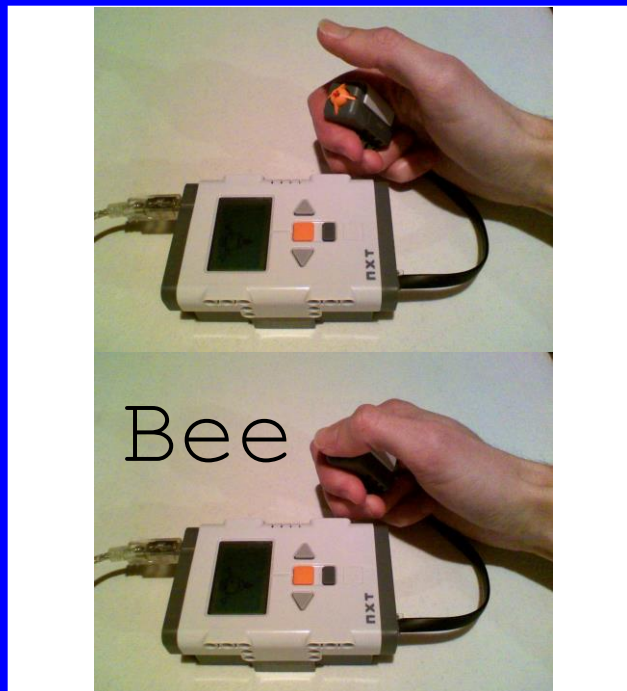
5. Προαιρετικά δώσε του ένα  
περιγραφικό όνομα για να τον ξεχωρίζεις.

6. Πάτα το “Εντάξει”.

7. Τώρα υπάρχουν νέα τουβλάκια  
για να χρησιμοποιήσεις

# Πλήκτρο Morse

Πατώντας τον αισθητήρα αφής παράγεις έναν ήχο



**ΤΙ ΧΡΕΙΑΖΕΣΑΙ**  
Ένα NXT και έναν αισθητήρα αφής  
συνδεδεμένο στη θύρα 1.

Enchanting

1

<http://enchanting.robotclub.ab.ca>

# Πλήκτρο Morse

ΕΤΟΙΜΑΣΟΥ

Επέλεξε τους **Αισθητήρες**, και κάνε κλικ στο **Configure Sensors**

Ρύθμισε τον αισθητήρα αφής:

Sensor Port 1

Measures physical contact using a  
Touch Sensor named **morse key**

Σιγουρέψου ότι ο αισθητήρας αφής είναι όντως  
συνδεδεμένος στην θύρα 1 του ρομπότ NXT.

Ονόμασε τον

ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ

όταν στο γίνει κλικ

για πάντα εάν **morse key** is pressed?

παιξε νότα **72** για **0.001** χρόνους

ΤΡΕΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ!



Κάνε κλικ στη και περίμενε μέχρι να τρέξει το  
πρόγραμμα στο ρομπότ.  
Πίεσε και άφησε τον αισθητήρα αφής. Τι συμβαίνει?

ΠΗΓΑΙΝΕ ΠΑΡΑΠΕΡΑ

Τι θα συμβεί αν αλλάξεις τη νότα ή τη διάρκεια;

Που θα μπορούσες να χρησιμοποιήσεις

την εντολή **τυχαία επιλογή από 48 μέχρι 72** ή

την εντολή **όρισε το όργανο σε 2** ;

# Ανιχνευτής Απόστασης

Εντόπισε πόσο μακριά βρίσκετε ένα αντικείμενο.



**ΤΙ ΧΡΕΙΑΖΕΣΑΙ**  
Ένα NXT και έναν αισθητήρα υπερήχων  
συνδεδεμένο στη θύρα 4.

Enchanting 2

<http://enchanting.robotclub.ab.ca>

# Ανιχνευτής Απόστασης

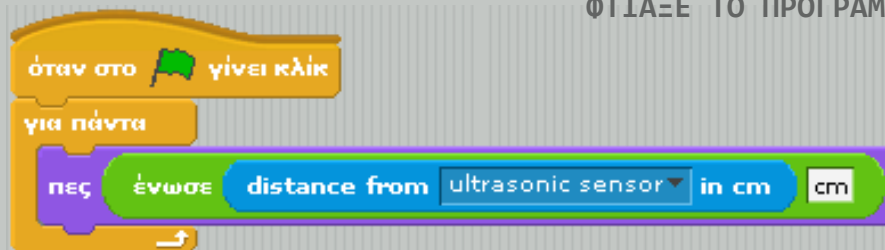
Επέλεξε τους **Αισθητήρες**, κάνε κλικ στο **Configure Sensors** **ΕΤΟΙΜΑΣΟΥ**

Ρύθμισε τον αισθητήρα υπερήχων:

**Sensor Port 4**  
Measures distance using an  
Ultrasonic Sensor named  
ultrasonic sensor

Σιγουρέψου ότι ο αισθητήρας υπερήχων  
είναι όντως συνδεδεμένος στην θύρα 4 του NXT

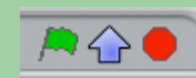
**ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ**



**ΤΡΕΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ!**

Κάνε κλικ στη και περίμενε μέχρι να τρέξει το πρόγραμμα στο ρομπότ.

Στόχευσε με τον αισθητήρα διάφορα αντικείμενα.



Τι βλέπεις στην οθόνη του NXT ;

**ΠΗΓΑΙΝΕ ΠΑΡΑΠΕΡΑ**

Ποια η μεγαλύτερη και ποια η μικρότερη τιμή που βλέπεις;  
Υπάρχουν περιπτώσεις που δεν παίρνεις καμία μέτρηση στην οθόνη;

# Ηχώμετρο

Κατασκεύασε ένα ηχώμετρο



**ΤΙ ΧΡΕΙΑΖΕΣΑΙ**  
Ένα NXT και έναν αισθητήρα ήχου (μικρόφωνο) συνδεδεμένο στη θύρα 2.

# Ηχώμετρο

ΕΤΟΙΜΑΣΟΥ

Επέλεξε τους **Αισθητήρες**, και κάνε κλικ στο **Configure Sensors**

Ρύθμισε τον αισθητήρα ήχου:  
Σιγουρέψου ότι ο αισθητήρας ήχου είναι  
όντως συνδεδεμένος στην θύρα 2 του NXT.


**Sensor Port 2**  
Measures sound level in decibels  
using a Sound Sensor named  
sound sensor

Ζωγράφισε μια τελεία σαν νέα ενδυμασία στην Μορφή1.

ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ



ΤΡΕΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ!

Κάνε κλικ στη  και περίμενε μέχρι να τρέξει το πρόγραμμα στο ρομπότ.

Ψιθύρισε, μίλα, τραγουδά, φώναξε ή φύσηξε στο ηχώμετρο.

ΠΗΓΑΙΝΕ ΠΑΡΑΠΕΡΑ

Ζωγράφισε μια αριθμημένη κλίμακα σαν Σκηνικό. Ρύθμισε την στάθμη του μετρητή σου. Πόσο μπροστά ή πίσω θα κινείτε.

# Διαφορική Κίνηση

(επιτρέπει σε ένα ρομπότ δυο τροχών να κινείται )

Επέλεξε το **Driving**, και κάνε κλικ στο **Configure Drive Type**. Ρύθμισε τη διαφορική κίνηση.



Το ρομπότ πρέπει να ξέρει σε ποιες θύρες είναι συνδεδεμένοι ο αριστερός και ο δεξιός κινητήρας ώστε να μπορεί να στρίβει

Εάν το ρομπότ διαθέτει δυο τροχούς για να κινηθεί χρησιμοποιεί την διαφορική κίνηση.

## Drive Type

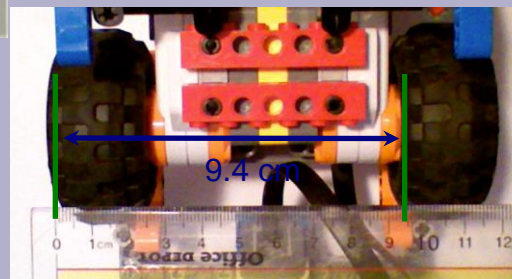
### Differential drive

wheel diameter: 56 mm  
track width: 9.4 cm  
left motor: Port C  
right motor: Port A  
motors drive in reverse

Ο αριθμός που είναι χαραγμένος σε ένα λάστιχο LEGO υποδηλώνει τη διάμετρο του λάστιχου σε χιλιοστά(mm). Το συγκεκριμένο λάστιχο έχει διάμετρο 56 mm



Αν πεις στο ρομπότ να κινηθεί μπροστά και αυτό κινείται αντίθετα, δηλαδή προς τα πίσω, τότε πρέπει να αλλάξεις την επιλογή στο πεδίο motors drive.

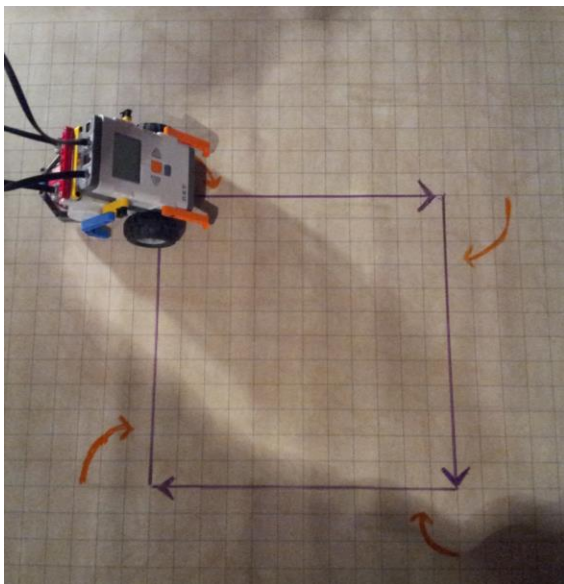


Στο πεδίο track width καθορίζουμε την απόσταση που έχουν μεταξύ τους οι τροχοί. Θα πρέπει λοιπόν να μετρήσεις την απόσταση ανάμεσα στους δύο τροχούς και να συμπληρώσεις το track width. Στο ρομπότ του διπλανού σχήματος η απόσταση είναι 9.4 εκατοστά (cm)



# Διαδρομή Τετραγώνου

Το ρομπότ κινείται σε μια διαδρομή τετραγώνου.



**ΤΙ ΧΡΕΙΑΖΕΣΑΙ**  
Ένα NXT με δυο κινητήρες για τους δυο μπροστινούς τροχούς

Enchanting

5

<http://enchanting.robotclub.ab.ca>

# Διαδρομή Τετραγώνου

ΕΤΟΙΜΑΣΟΥ


Επέλεξε **Driving**, και κάνε κλικ στο **Configure Drive Type**

Ρύθμισε τη διαφορική κίνηση χρησιμοποιώντας τις οδηγίες της Κάρτας #4

ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ



ΤΡΕΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ!

Κάνε κλικ στη  και περίμενε μέχρι να τρέξει το πρόγραμμα. Αποσύνδεσε το καλώδιο USB και τοποθέτησε το ρομπότ στο σημείο εκκίνησης. Πάτα το πορτοκαλί κουμπί "enter" στο NXT.



Το ρομπότ όντως κινείται σε διαδρομή που σχηματίζει τετράγωνο; Είναι σωστά ρυθμισμένο; Σημείωσε ότι ποτέ δεν υπάρχει 100% ακρίβεια στην κίνηση.

Πάτα το πορτοκαλί κουμπί "enter" και το σκούρο γκρι "exit" στο NXT για να σταματήσεις το πρόγραμμα πριν συνδέσεις πάλι στο NXT στον υπολογιστή.

ΠΗΓΑΣΙΝΕ ΠΑΡΑΠΕΡΑ

Τι άλλα σχήματα θα μπορούσε να έχει η διαδρομή που ακολουθεί το ρομπότ; Θα μπορούσες να αναγκάσεις το ρομπότ να ακολουθήσει μια διαδρομή σε σχήμα εξαγώνου;

# Δοκιμή Πρόσκρουσης

Το ρομπότ συγκρούεται με ένα τοίχο και σταματά να κινείται.



## ΤΙ ΧΡΕΙΑΖΕΣΑΙ

Ένα NXT με δυο κινητήρες και έναν αισθητήρα αφής συνδεδεμένο στη θύρα 1

# Δοκιμή Πρόσκρουσης

Driving

Configure Drive Type

όπως στην Κάρτα #4.

ΕΤΟΙΜΑΣΟΥ

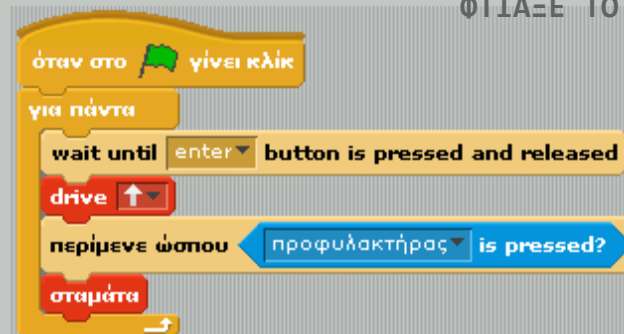
Αισθητήρες

Configure Sensors

Sensor Port 1  
Measures physical contact  
using a Touch Sensor  
named προφυλακτήρας

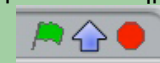
Τοποθέτησε τον αισθητήρα αφής σαν προφυλακτήρα στο μπροστινό μέρος του ρομπότ NXT.

ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ



ΤΡΕΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ!

Κάνε κλικ στη και περίμενε μέχρι να τρέξει το πρόγραμμα. Αποσύνδεσε το καλώδιο USB και τοποθέτησε το ρομπότ στο σημείο εκκίνησης. Πάτα το πορτοκαλί κουμπί "enter" στο NXT.



Το ρομπότ κινείται μέχρι να συγκρουστεί με ένα αντικείμενο και να πατηθεί ο αισθητήρας φωτεινότητας. Μάζεψε το ρομπότ και ξαναπάτα το κουμπί "enter". Το ρομπότ κινείται πάλι μέχρι να συναντήσει εμπόδιο.

ΠΗΓΑΙΝΕ ΠΑΡΑΠΕΡΑ

Θα μπορούσες να κάνεις το ρομπότ να μιλάει όταν χτυπάει το αντικείμενο; Θα μπορούσες να ζωγραφίσεις μάτια στο ρομπότ που θα ανοιγοκλείνουν κατά την πρόσκρουση. Πώς θα μπορούσες να κάνεις το ρομπότ να εξερευνήσει ένα δωμάτιο;

# Φωνητική Εκκίνηση

Φώναξε «Φύγε» και το ρομπότ θα κινηθεί προς τα μπροστά, προς τα πίσω και πάλι προς τα μπροστά.



## ΤΙ ΧΡΕΙΑΖΕΣΑΙ

Ένα NXT με δυο κινητήρες και έναν αισθητήρα ήχου συνδεδεμένο στη θύρα 2.

# Φωνητική Εκκίνηση

**Driving** → **Configure Drive Type** όπως στην Κάρτα #4.

**Αισθητήρες** → **Configure Sensors**

Ρύθμισε τον αισθητήρα ήχου ώστε να ακούει τη φωνητική εντολή εκκίνησης.

ΕΤΟΙΜΑΣΟΥ


Sensor Port 2

Measures sound level in decibels using a Sound Sensor named sound sensor

## ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ



## ΤΡΕΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ!

Κάνε κλικ στη  και περίμενε μέχρι να τρέξει το πρόγραμμα. Αποσύνδεσε το καλώδιο USB και τοποθέτησε το ρομπότ στο σημείο εκκίνησης.

Φώναξε «Φύγε» και το ρομπότ θα αρχίσει να κινείται.

Στην περίπτωση που έχεις περισσότερα ρομπότ θα μπορούσε να προσαρμόσεις το πρόγραμμα ώστε να ξεκινάνε με διαφορετική καθυστέρηση την κίνηση τους. Θα σου δίνουν την αίσθηση ότι χορεύουν.

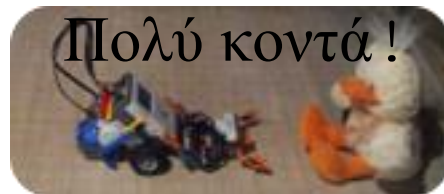
## ΠΗΓΑΙΝΕ ΠΑΡΑΠΕΡΑ

Τι άλλες χορογραφίες θα μπορούσε να εκτελέσει το ρομπότ;



# Ντροπαλό Κουτάβι

Το ρομπότ σε ακολουθεί και θέλει να είναι κοντά σου, αλλά όχι πολύ κοντά!



## ΤΙ ΧΡΕΙΑΖΕΣΑΙ

Ένα NXT με δυο κινητήρες και έναν αισθητήρα υπερήχων, συνδεδεμένο στη θύρα 4, να στοχεύει μπροστά.

Enchanting

8

<http://enchanting.robotclub.ab.ca>

# Ντροπαλό Κουτάβι

**Driving** → Configure Drive Type όπως στην Κάρτα #4.

**Αισθητήρες** → Configure Sensors  
Ρύθμισε τον αισθητήρα υπερήχων.

**Μεταβλητές** → Δημιούργησε μια μεταβλητή  
Δημιούργησε μια μεταβλητή με το όνομα: 'απόσταση'

ΕΤΟΙΜΑΣΟΥ

Sensor Port 4  
Measures distance using an Ultrasonic Sensor named ultrasonic sensor

## ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ



## ΤΡΕΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ!

Κάνε κλικ στη και περίμενε μέχρι να τρέξει το πρόγραμμα. Αποσύνδεσε το καλώδιο USB και τοποθέτησε το ρομπότ στο σημείο εκκίνησης. Πάτα το πορτοκαλί κουμπί "enter" στο NXT.

Απομακρύνσου από το ρομπότ. Σε ακολουθεί; Κινήσου προς το ρομπότ. Απομακρύνεται; Ποτέ στέκεται ακίνητο το ρομπότ;

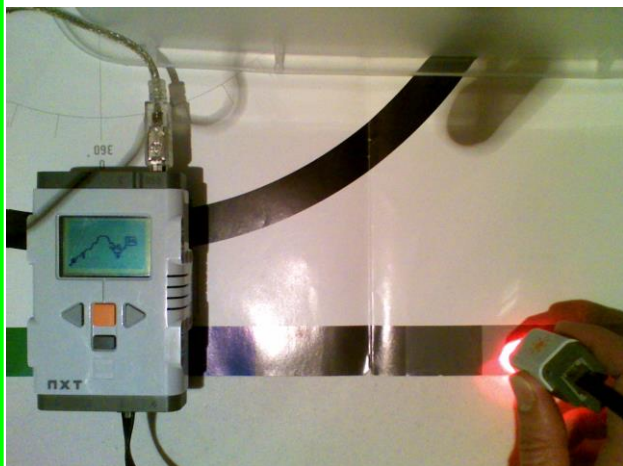
## ΠΗΓΑΙΝΕ ΠΑΡΑΠΕΡΑ

Τι θα συμβεί αν αναγκάζεις το ρομπότ να στρίβει όταν πλησιάζει;

Τι θα συμβεί αν τοποθετήσεις δύο ή περισσότερα ρομπότ μαζί να αλληλεπιδρούν;

# Γράφημα

Σχεδιασμός ενός γραφήματος μεταβλητών τιμών



**ΤΙ ΧΡΕΙΑΖΕΣΑΙ**  
Ένα NXT με έναν αισθητήρα φωτεινότητας ή χρώματος συνδεδεμένο στη θύρα 3

# Γράφημα

Αισθητήρες

Configure Sensors

ΕΤΟΙΜΑΣΟΥ

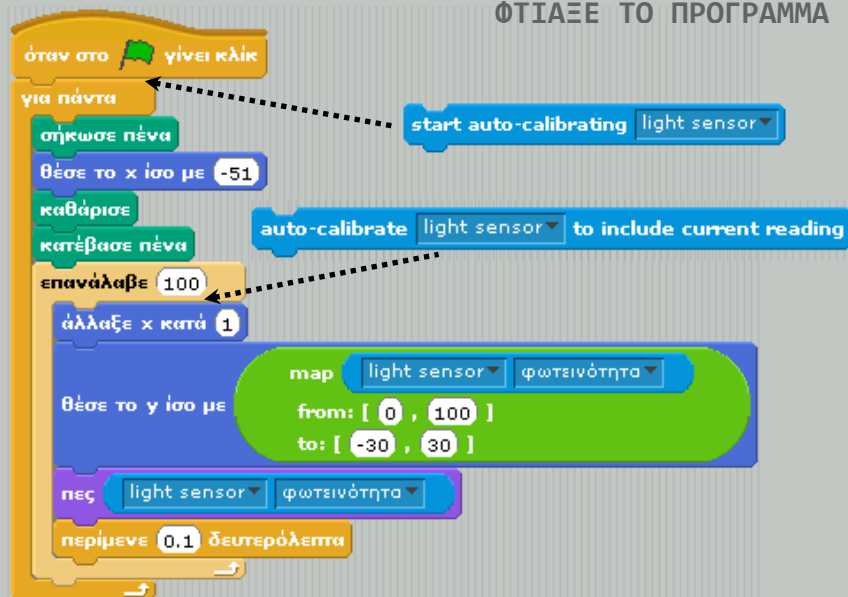
Ρύθμισε τον αισθητήρα φωτεινότητας ή χρώματος, επιλέγοντας αυτόν που έχεις

NXT Light Sensor  
NXT Color Sensor  
HiTechnic Color Sensor  
RCX Light Sensor

Sensor Port 3

Measures brightness or color using a **NXT Light Sensor** named light sensor.

ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ



ΤΡΕΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ!

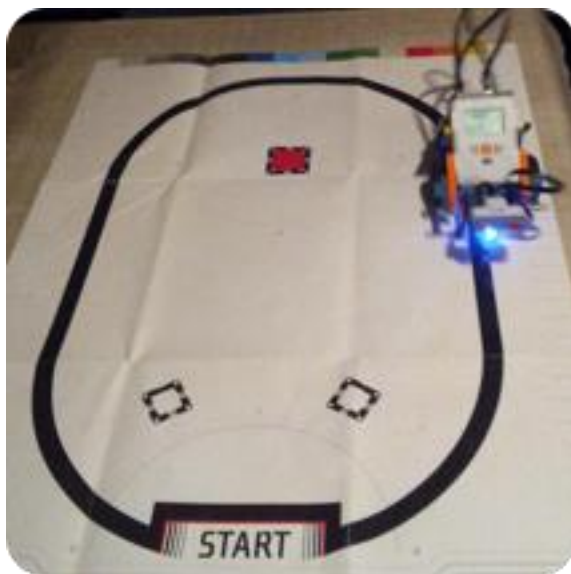
Κάνε κλικ στη για να ξεκινήσεις. Στόχευσε με τον αισθητήρα φωτεινότητα διαφορετικά χρώματα και αποχρώσεις. Μετακίνησε τον κοντά και μακριά από μια επιφάνεια. Στόχευσε μια λάμπα. Άλλαξε γωνία στόχευσης. Τι συμβαίνει;

ΠΗΓΑΙΝΕ ΠΑΡΑΠΕΡΑ

Τι συμβαίνει αν προσθέσεις τα τουβλάκια auto-calibration; Δοκίμασε να σχεδιάσεις μια λευκή γραμμή σε μαύρο φόντο και στόχευσε την. Άλλαξε το χρώμα της λάμπας.

# Ακολουθώντας τη Γραμμή!

Το ρομπότ ακολουθεί τη γραμμή.



## ΤΙ ΧΡΕΙΑΖΕΣΑΙ

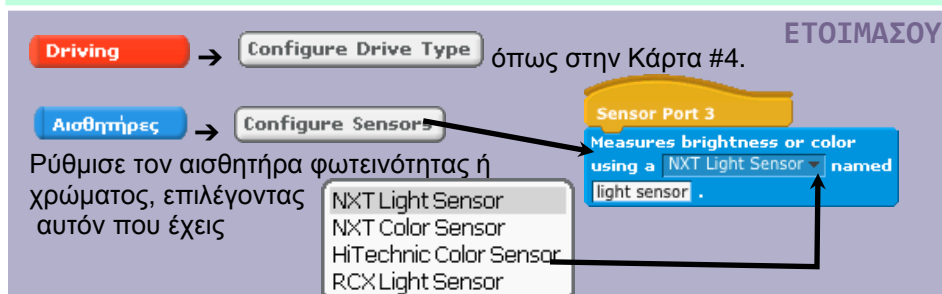
Ένα NXT με δυο κινητήρες και έναν αισθητήρα φωτεινότητας/χρώματος να στοχεύει προς τα κάτω

Enchanting

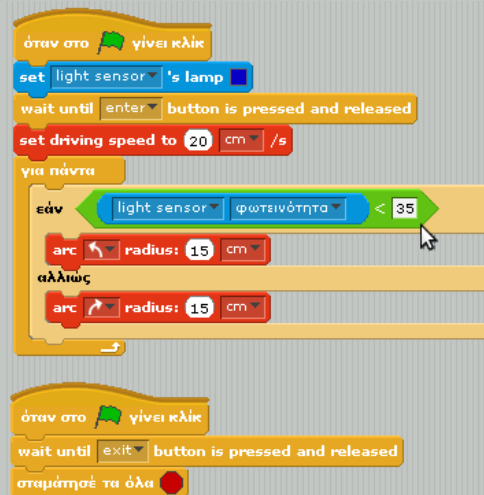
10

<http://enchanting.robotclub.ab.ca>

# Ακολουθώντας τη Γραμμή!



## ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ



## ΤΡΕΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ!

Κάνε κλικ στη και περίμενε μέχρι να τρέξει το πρόγραμμα. Αποσύνδεσε το καλώδιο USB, τοποθέτησε το ρομπότ δίπλα σε μια γραμμή και πάτα το πορτοκαλί κουμπί "enter" στο NXT.

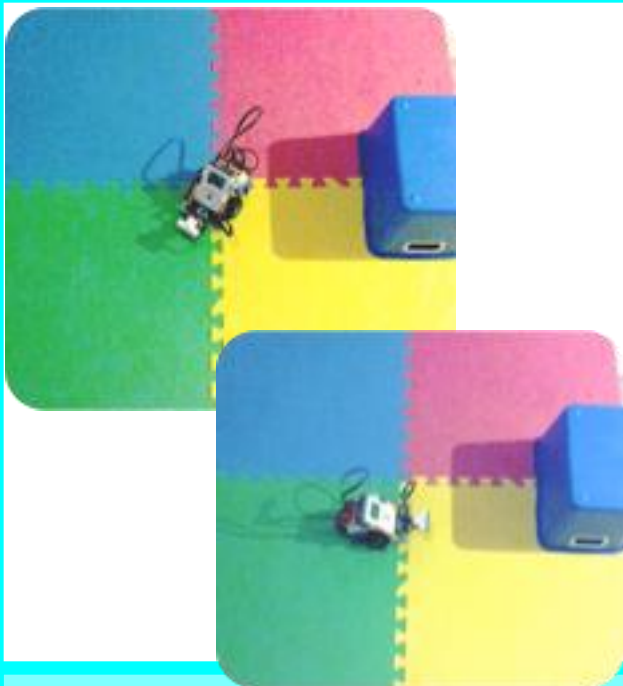
Πάτα το γκρι κουμπί "exit" για να σταματήσεις το ρομπότ.

## ΠΗΓΑΙΝΕ ΠΑΡΑΠΕΡΑ

Τι θα συμβεί αν τροποποιήσεις τους αριθμούς στο πρόγραμμα; Θα μπορούσε το ρομπότ να ακολουθεί την άκρη ενός τραπεζίου; Ποιο είναι το καλύτερο σημείο για να τοποθετήσεις τον αισθητήρα φωτεινότητας; Τι θα μπορούσες να κάνεις αν είχες και δεύτερο αισθητήρα φωτεινότητας; Ζωγράφισε μάτια στην οθόνη του ρομπότ που θα κοιτάνε δεξιά και αριστερά καθώς το ρομπότ στρίβει.

# Ανιχνευτής

Εντοπίζει ένα κοντινό αντικείμενο



## ΤΙ ΧΡΕΙΑΖΕΣΑΙ

Ένα NXT με δυο κινητήρες και έναν αισθητήρα υπερήχων, συνδεδεμένο στη θύρα 4, να στοχεύει μπροστά.

# Ανιχνευτής

**Driving** → **Configure Drive Type** όπως στην Κάρτα #4. **ΕΤΟΙΜΑΣΟΥ**

**Αισθητήρες** → **Configure Sensors**  
Ρύθμισε τον αισθητήρα υπερήχων.

**Μεταβλητές** → **Δημιούργησε μια μεταβλητή**

Δημιούργησε μεταβλητές με τα εξής ονόματα: 'κατεύθυνση', 'προηγούμενη απόσταση' και 'τρέχουσα απόσταση'.



## ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ



## ΤΡΕΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ!

Κάνε κλικ στη και περίμενε μέχρι να τρέξει το πρόγραμμα. Αποσύνδεσε το καλώδιο USB και πάτα το πορτοκαλί κουμπί "enter" στο NXT.

Μετακίνησε ένα αντικείμενο μπροστά από το ρομπότ. Το ρομπότ στρίβει και εντοπίζει εκ νέου το αντικείμενο;

## ΠΗΓΑΙΝΕ ΠΑΡΑΠΕΡΑ

Μπορείς να κάνεις το ρομπότ να αγνοήσει έναν τοίχο (και οποιοδήποτε άλλο αντικείμενο που βρίσκεται τόσο μακριά);

Δοκίμασε να κάνεις το ρομπότ να ανιχνεύσει όλα τα αντικείμενα που βρίσκονται γύρω του κάνοντας μια πλήρη περιστροφή και στη συνέχεια να στοχεύσει το κοντινότερο αντικείμενο.

# Sumo

(κάρτα 1 από 2)

Σπρώξε τον αντίπαλο έξω από το ρινγκ



## ΤΙ ΧΡΕΙΑΖΕΣΑΙ

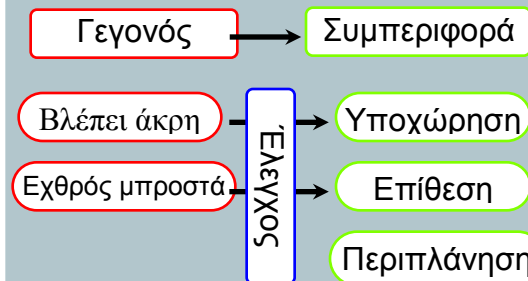
Κάθε αθλητής χρειάζεται ένα NXT με δυο κινητήρες, έναν αισθητήρα υπερήχων και έναν αισθητήρα φωτεινότητας.

Enchanting 12A

<http://enchanting.robotclub.ab.ca>

# Sumo

## ΤΟ ΣΧΕΔΙΟ



Εάν το ρομπότ δεν έχει κάτι καλύτερο να κάνει περιπλανιέται. Εάν δει έναν αντίπαλο μπροστά του κάνει επίθεση ώστε να τον σπρώξει έξω από το ρινγκ. Το πιο σημαντικό είναι ότι άμα το ρομπότ βλέπει την άκρη του ρινγκ υποχωρεί ώστε να παραμείνει μέσα σε αυτό.

## ΕΤΟΙΜΑΣΟΥ

Driving → Configure Drive Type

όπως στην Κάρτα #4.

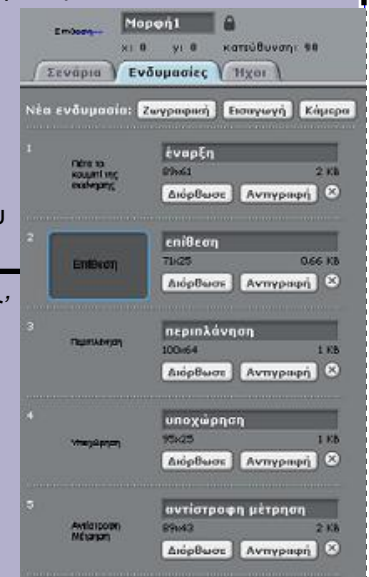
Αισθητήρες → Configure Sensors

Ρύθμισε τον αισθητήρα υπερήχων και τον αισθητήρα φωτεινότητας /χρώματος

Δημιούργησε μια σειρά από κουστούμια για τη Μορφή 1 με την βοήθεια του εργαλείου κειμένου που θα εμφανίζουν τις εξής λέξεις με μεγάλα γράμματα: 'Περιπλάνηση', 'Επίθεση', 'Υποχώρηση' και 'Πατά το κουμπί της εκκίνησης'

Μεταβλητές → Δημιούργησε μια μεταβλητή

Δημιούργησε μεταβλητές με τα εξής ονόματα: 'Επόμενη ενέργεια', 'Εχθρός μπροστά' και 'Βλέπει άκρη'.





# Sumo

(κάρτα 2 από 2)

**Μεταβλητές** → **Make a block**. Φτιάξε τα παρακάτω blocks: “Επίθεση”, “Υποχώρηση”, “Περιπλάνηση”, “Έναρξη”.

**ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ**

**Περιπλάνηση**

- αλλαγή σε ενδυμασία περιπλάνηση
- set driving speed to 10 cm /s
- arc radius: 50 cm

**Επίθεση**

- αλλαγή σε ενδυμασία επίθεση
- set driving speed to fastest driving speed in cm /s
- drive

**Έναρξη**

- αλλαγή σε ενδυμασία έναρξη
- wait until enter button is pressed and released
- αλλαγή σε ενδυμασία αντίστροφη μέτρηση
- περίμενε 5 δευτερόλεπτα
- set light sensor's lamp

**Υποχώρηση**

- αλλαγή σε ενδυμασία υποχώρηση
- set driving speed to 45 cm /s
- drive 15 cm
- turn 90°

**ΦΤΙΑΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ**

- όταν στο green flag γίνει κλικ
- για πάντα
- όρισε το Εχθρός μπροστά σε
- distance from ultrasonic sensor in cm < 80
- όρισε το Βλέπει άκρη σε
- light sensor φωτεινότητα > 35
- if Εχθρός μπροστά then
- όρισε το Επόμενη ενέργεια σε the script
- Επίθεση
- if Βλέπει άκρη then
- όρισε το Επόμενη ενέργεια σε the script
- Υποχώρηση
- run Επόμενη ενέργεια

## ΤΡΕΞΕ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ!

Κάνε κλικ στη και περίμενε μέχρι να τρέξει το πρόγραμμα.

Αποσύνδεσε το καλώδιο USB και τοποθέτησε το ρομπότ μέσα στην πίστα του sumo.

Στην συνέχεια πάτα το πορτοκαλί κουμπί “enter” στο NXT.

## ΠΗΓΑΣΙΝΕ ΠΑΡΑΠΕΡΑ

Μπορείς να προσθέσεις άλλες συμπεριφορές στο ρομπότ ή να αλλάξεις κάποιες από τις υπάρχουσες; Τι άλλο θα μπορούσες να κάνεις για βελτιώσεις την συμπεριφορά του ρομπότ;

Η συγκεκριμένη μέθοδος προγραμματισμού θα μπορούσε να εφαρμοστεί και σε άλλα ρομπότ;