

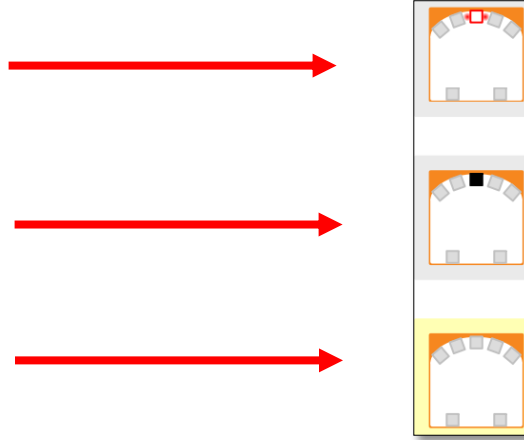
## ΦΥΛΛΟ ΕΡΓΑΣΙΑΣ

### ΣΤΑΜΑΤΗΜΑ ΜΕ ΕΜΠΟΔΙΟ ΜΠΡΟΣΤΑ

1. **ΤΟ ΣΕΝΑΡΙΟ:** Το ρομπότ θα κινείται ίσια μπροστά κι όταν συναντήσει εμπόδιο θα σταματάει. Όταν κινείται θα έχει ένα χρώμα κι όταν σταματάει θα έχει ένα άλλο. Γι αυτό το σενάριο θα χρησιμοποιήσουμε ένα μόνο αισθητήρα, τον κεντρικό αισθητήρα του μπροστινού μέρους του ρομπότ. Θα χρειαστούμε δύο γραμμές εντολών.

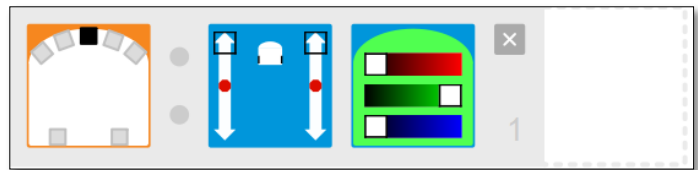
2. **ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ:**

- **κόκκινο:** υπάρχει εμπόδιο κοντά
- **μαύρο:** υπάρχει εμπόδιο μακριά
- **γκρίζο:** δεν δίνουμε σημασία στον συγκεκριμένο αισθητήρα



3. **1η Εντολή για το εμπόδιο μακριά:**

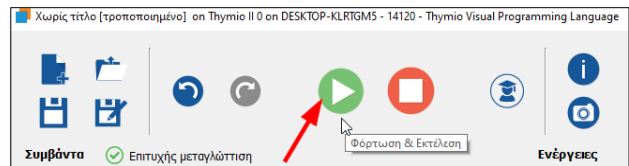
Από τα **Συμβάντα** φέρνεται το εικονίδιο με τους αισθητήρες μπροστά. Κάνετε τον κεντρικό αισθητήρα μαύρο (σημαίνει ότι το εμπόδιο είναι μακριά). Από τις **Ενέργειες** φέρνεται το εικονίδιο για τους κινητήρες και το εικονίδιο για το χρώμα.



4. **2η Εντολή για το εμπόδιο κοντά:**

...δημιουργείτε την εντολή μόνοι σας... (με το εμπόδιο κοντά, το ρομπότ σταματάει κι έχει ένα χρώμα).

5. Επιλέγετε το βέλος **Φόρτωση και Εκτέλεση**. (Θα γίνει μπλε).



6. Δείτε το παράθυρο της προσομοίωσης. Μετακινείτε το ρομπότ για να δείτε την κίνησή του.



7. Για την αποθήκευση επιλέξτε: **Αποθήκευση ως... - Έγγραφα - το όνομά σας - προγράμματα**. Αποθηκεύστε το με το όνομα: **εμπόδιο μπροστά**.

