

OPEN ROBERTA – ACTIVITĂȚI DE ÎNVĂȚARE

[Open Roberta Lab](#)

Afișați Gama Do Major, folosind blocurile robotului EV3.

(sursa: [link](#))

PROGRAM NEPOprog CONFIGURAREA ROBOTULUI EV3basis

The code consists of two columns of blocks. The first column starts with a 'start' block and a 'show sensor data' block. It then has a 'show text' block with 'DO', followed by 'in column' (1) and 'in row' (1). This is followed by a 'play half note' block for 'c', then another 'show text' block for 'RE', 'in column' (4), 'in row' (1), and a 'play half note' block for 'd'. The second column starts with a 'show text' block for 'MI', 'in column' (8), 'in row' (1), a 'play half note' block for 'e', a 'show text' block for 'FA', 'in column' (12), 'in row' (1), and a 'play half note' block for 'f'. To the right is a monitor window displaying 'DO RE MI FA'.

Simulare – SIM, apoi alegeți EV3.



Continuați programul!

Lumini de avertizare

Folosind blocul care controlează lumina de stare program care să facă robotul să emită semnale luminoase atunci când se deplasează.



, realizați un

The code starts with a 'porneste' block and an 'arata datele senzorului' block. It then has a 'conduce inainte' block with 'viteza % stanga' (80), 'viteza % dreapta' (30), and 'distanța cm' (20). This is followed by a 'turn brick light culoare' block set to 'portocaliu' and 'pornit'. Then a 'redă toată nota' block for 'c', another 'turn brick light culoare' block set to 'verde' and 'pornit', and finally a 'redă toată nota' block for 'e'.

CERC

Folosind blocul care controlează roțile, realizați un program care să facă robotul să deseneze un cerc.

```
+ start show sensor data
steer forwards speed % left 10
speed % right 25
distance cm 100
```




RANDOM

Generați numere aleatoare de la 1 la 100.

```
+ start show sensor data
show text random integer from 1 to 100
in column 0
in row 0
show text random integer from 1 to 100
in column 5
in row 0
wait ms 2500
```



Pătratul numerelor

Folosim blocul calcul  pentru a aduna, ridica la putere și pentru a extrage rădăcina pătrată: $((40^2) + (40^2)^{0.5}) = 56,57$.

```
+ start show sensor data
turn left speed % 30
degree 45
drive forwards speed % 30
distance cm ((40 ^ 2) + (40 ^ 2) ^ 0.5)
```