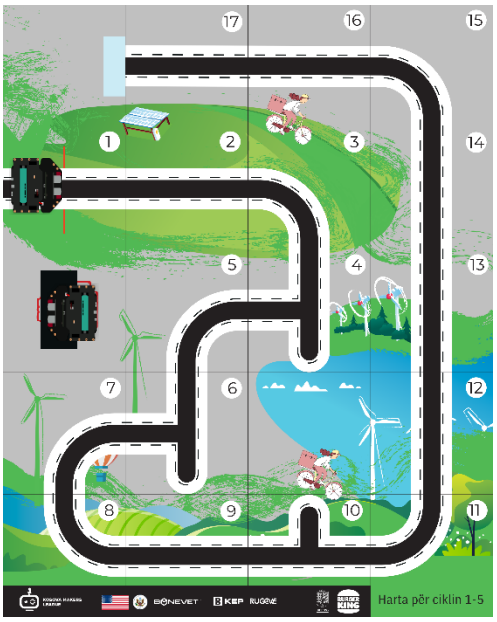
KOSOVA MAKERS LEAGUE

INSTRUKSIONET PËR CIKLIN 1–5
Super Finalja KML Open 2023/24

QYTETI EKOLOGJIK

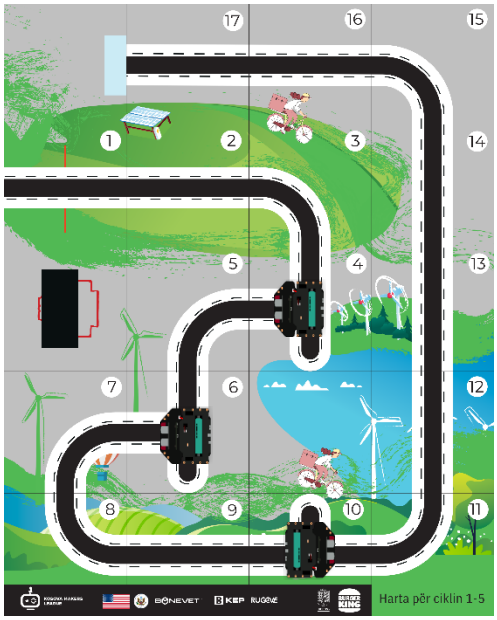
TEMA: Pasi roboti përfundoi pastrimin e qyteteve, pyjeve dhe oqeaneve, ai arriti që të ndërtojë qytetin ekologjik. Roboti ka ndërtuar qytetin ekologjik së bashku me njerëzit të cilët janë vetëdijesuar përmes mesazheve që roboti i ka dhënë gjatë raundeve paraprake. Në qytetin ekologjik njerëzit e përdorin më shumë biçikletën si mjet të transportit, energjia elektrike gjenerohet përmes paneleve solare dhe turbinave të erës dhe ka shumë hapësira të gjelbra.

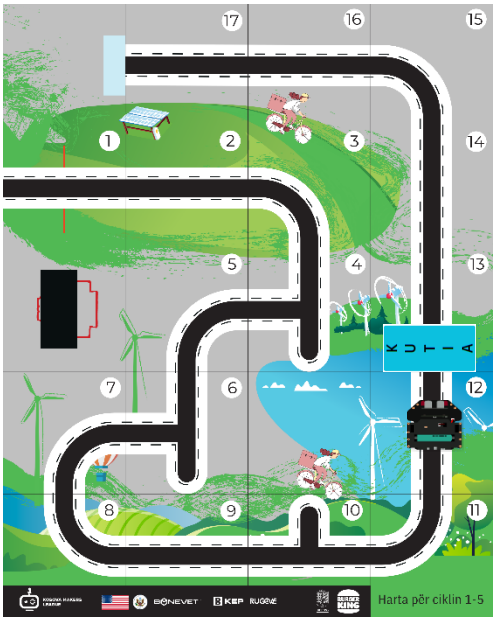


Përpara se roboti të fillojë ekzekutimin e sfidës, duhet të vendoset në segmentin për kalibrim, ashtu siç tregohet në figurë dhe të kalibrohet.
Më pas, roboti duhet të vendoset mbi segmentin me numër '1' (para vijës së kuqe), ashtu siç tregohet në figurë.
Në gjendjen POWER ON roboti duhet t'i ketë të 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 kaltër.
*Dy diodat e majta RGB në ngjyrë të kuqe dhe dy diodat e djathta RGB në ngjyrë të kaltër roboti duhet të i mbajë të ndezura nga segmenti me numër '1' deri te segmenti me numër '12'.

Menjëherë pas ndezjes së diodave, 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 '12'.

- Kur roboti arrin në segmentin me numër '4', roboti duhet të kthehet djathtas dhe jo të vazhdojë lëvizjen përpara.
- Kur roboti arrin në segmentin me numër '6', roboti duhet të kthehet djathtas dhe jo të vazhdojë lëvizjen përpara.
- Kur roboti arrin në segmentin me numër '10', roboti duhet të vazhdojë lëvizjen përpara dhe jo të kthehet majtas.





Kur roboti arrin në segmentin me numër '12', 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 të gjitha diodat RGB dhe lëshon tingullin 'ENTERTAINER' për 1 sekondë.
Pas ndaljes së tingullit, roboti ndez të gjitha diodat RGB në ngjyrë të gjelbër dhe ndez LED diodat.
*Roboti duhet të mbajë të gjitha diodat RGB në ngjyrë të gjelbër të ndezura nga segmenti me numër '12' deri te segmenti me numër '17', dhe po ashtu duhet të mbajë LED diodat të ndezura nga segmenti me numër '12' deri te segmenti me numër '17'.

Menjëherë pas ndezjes së diodave RGB dhe LED diodave, 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 '13' deri te segmenti me numër '17'.
*Garuesi duhet të largojë kutinë që roboti të fillojë ndjekjen e vijës.
Kur roboti arrin në segmentin me numër '17', 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 të gjitha diodat RGB dhe LED diodat.

