

Fakultät für Informatik, Institut für Robotik

Legorobotik – Graphische Programmierung Vorstellung des EV3 Systems und der Programmierumgebung Ute Ihme



Hochschule Mannheim | Ute Ihme





Das EV3 System



Prinzip von LEGO® MINDSTORMS®

- Roboter wird gebaut mit
 - programmierbarem LEGO[®] Stein
 - bis zu 4 Motoren oder Lampen
 - bis zu 4 Sensoren
 - ➢ LEGO[®] TECHNIC Teile
- Erstellung eines Steuerprogramms am Computer
- Übertragen des Programms auf den Roboter
- Testen des Programms





Motoren



Quelle: Lego

Motoren werden an die Anschlüsse A, B, C und D angeschlossen.

Servomotor

- Verfügt über integriertenRotationssensor
 - misst Geschwindigkeit und Abstand
 - Leitet Ergebnisse an EV3 Stein weiter
- Motor kann auf einen Grad genau gesteuert werden
- Kombinationen mehrerer Motoren möglich
 - arbeiten ggf. mit gleicher
 Geschwindigkeit





Standardsensoren

Sensoren werden an die Anschlüsse 1, 2, 3 und 4 angeschlossen.

Farbsensor





DAS LEGO[®] MINDSTORMS[®] System Berührungssensor / Tastsensor



- Abfrage, ob Sensor gedrückt
- Werte des Sensors
 - 0: Sensor nicht gedrückt
 - 1: Sensor gedrückt





Ultraschallsensor



- Sensor sendet Ultraschall aus
- Schall wird von Hindernis reflektiert
- Reflektierter Schall wird vom Empfänger registriert
- Aus Laufzeit des Schalls kann auf die Entfernung geschlussfolgert werden
- Messbereich: 3 bis 250 cm
- Messgenauigkeit: +/- 1 cm







Colorsensor



- Verfügt über mehrere Moden, z. B.
 - Bestimmung des Farbwertes (Farbmodus)
 - Bestimmung der reflektierten Helligkeit
- Zur Ausleuchtung kann eine LED eingeschaltet werden





Colorsensor – Farbmodus



- Bestimmung der Farbe
- Jede Farbe hat einen Wert
- Werte für EV3 Colorsensor

Wert	Farbe
0	Keine Farbe
1	Schwarz
2	Blau
3	Grün
4	Gelb
5	Rot
6	Weiß
7	Braun





DAS LEGO[®] MINDSTORMS[®] System

Colorsensor – Umgebungslichtmodus



- Messung der Helligkeit mittels Fotodiode
- Helle Fläche reflektiert mehr Licht als dunkle
- Messbereich:
 - 0: dunkel
 - 100: hell
- Zur Ausleuchtung kann eine LED eingeschaltet werden





Gyrosensor



- Messung der Drehbewegung und der Richtungsänderung
- Messbereich bis 440 °/s
- Messgenauigkeit; 1kHz
- Erfassungsrate: 1kHz





Die graphische Programmieroberfläche für EV3

Erste Schritte

Starten von Lego Mindstorms Education EV3











Die graphische Programmieroberfläche für EV3

Erste Schritte





Die graphische Programmieroberfläche für EV3







Grüne Palette – Aktions-Blöcke Wichtige Elemente für die ersten Schritte



Bildschirmanzeige





Orange Palette – Programmablauf-Blöcke Wichtige Elemente für die ersten Schritte







Gelbe Palette – Sensor-Blöcke



Blöcke werden benötigt zur Abfrage von Sensorwerten





Rote Palette – Daten-Blöcke



Blöcke für Variablen, Mathematik, Zufallszahlen usw.





Blaue Palette – Blöcke "Großer Funktionsumfang"



Blöcke für Messwerterfassung und Kommunikation





Türkis Palette – Eigene Blöcke



Blöcke die selbst geschriebenen Programmcode enthalten, der mehrfach genutzt werden soll

Beispiel:







EV3 Dialogfeld



Systeminformationen



Motoren und Sensorbelegung

