

Co je to barevný kód?

Barevný kód je krátká sekvence 2 až 4 barev, kterou dokáže Ozobot Evo přečíst a reagovat na ni. Evo používá optické senzory a reaguje pomocí předem naprogramovaného chování - zrychluje, zpomaluje, mění směr nebo provádí cool pohyby (viz tabulka barevných kódů).



RGB: 73/183/73
CMYK: 72/0/100/0
HEX #49B749



RGB: 17/131/198
CMYK: 82/40/0/0
HEX #1183C6



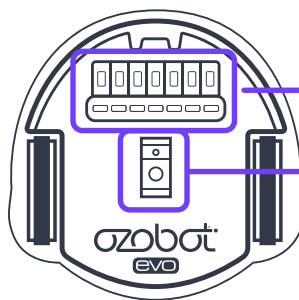
RGB: 236/32/39
CMYK: 0/99/97/0
HEX #EC2027



RGB: 0/0/0
CMYK: 30/30/30/100
HEX #000000

Optické senzory Ozobota Evo

Optické senzory robota Evo dokážou snímat barvy a šířku čar, což mu umožňuje provádět různé pohyby.



Začínáme

Je důležité provést kalibraci robota Evo před každým použitím, při změně povrchu nebo v případě, že Evo nesleduje linie nebo nečte kódy podle očekávání. Kalibrace pomáhá zlepšit přesnost čtení kódů a čar.

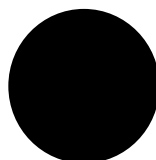
Evo se zkalibruje na plném černém kruhu (o velikosti základny robota). Při kreslení si můžete vytvořit vlastní černý kruh pomocí fixů.



PSST! Užitečná rada:

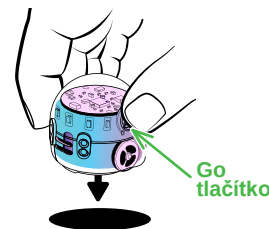
Vytiskněte si papír s mřížkami 5x5 mm na poslední straně pro procvičování!

Jak zkalibrovat Ozobota



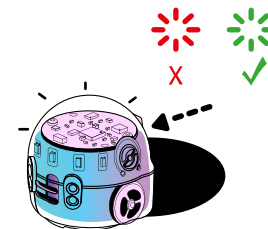
Krok 1:

Nakreslete černý kruh o něco větší než váš bot. Umístěte na něj robota Evo.



Krok 2:

Stiskněte a podržte tlačítko Go na 2 sekundy (nebo dokud horní LED dioda Evo nezačne svítit bíle). Poté tlačítko uvolněte.



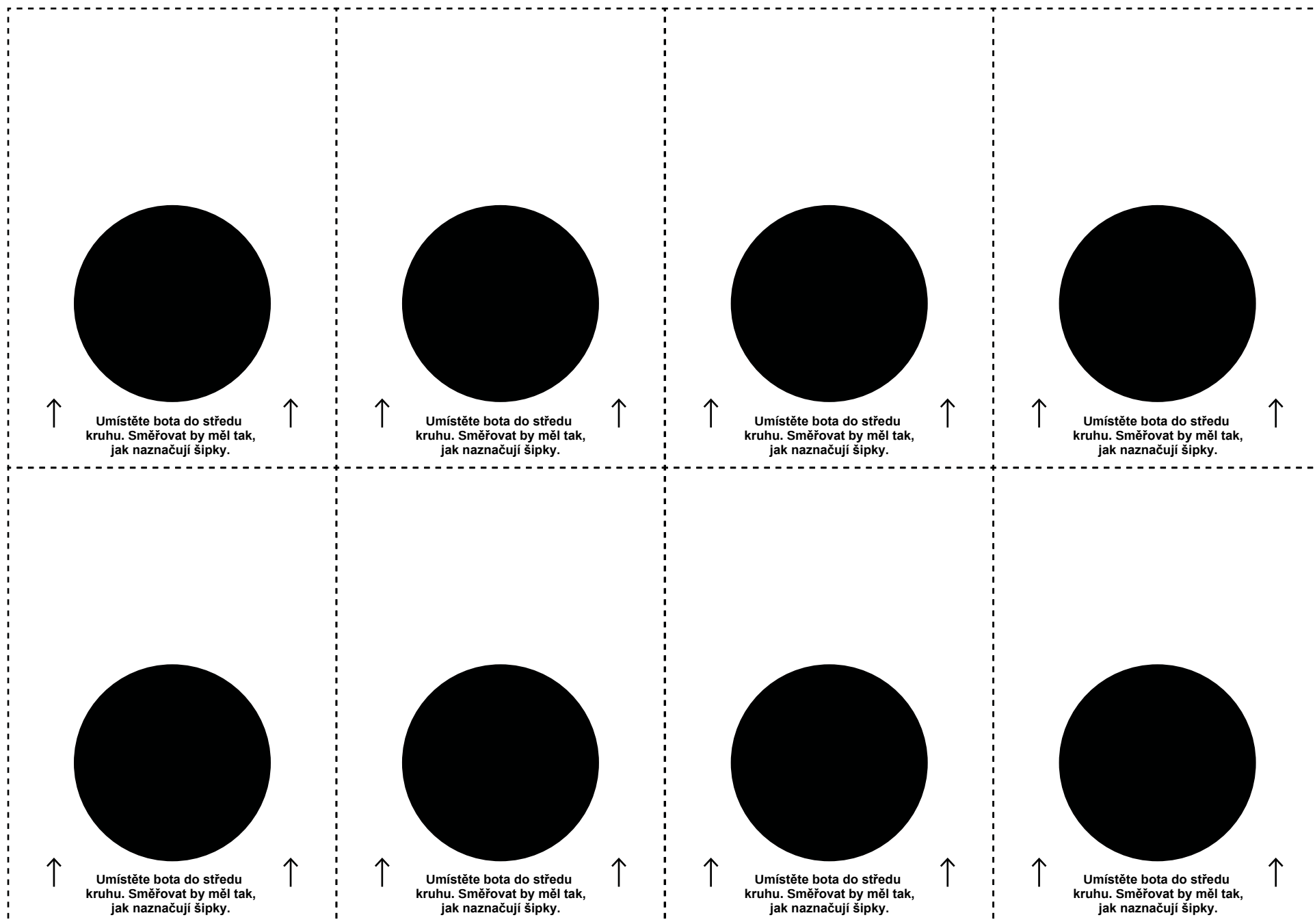
Krok 3:

Evo se bude otáčet doleva, doprava, opustí kruh a při kalibraci bude zeleně blikat. Pokud Evo bliká červeně, začněte znovu od kroku 2 a poté jej spusťte.

Zkalibrujte svého bota!

Tato kolečka slouží ke kalibraci botů při jejich použití na předem vytištěných tratích.

ozobot



Zkalibrujte svého bota!

Kruhy vyplňte černým fixem Ozobot. Tato kolečka použijte ke kalibraci botů při vytváření vlastních tratí pomocí fixů.

