«**Robo-basket**»

**Η ομάδα μας κατασκεύασε , προγραμμάτισε και παρουσιάζει ένα ρομπότ (Robo-basket)) το οποίο μπορεί να ρίχνει βολές (δίποντα η τρίποντα. ) κινούμενο επάνω σε προγραμματισμένη διαδρομή (Line follow).**

Για την κατασκευή του ρομπότ εκτός από τη βασική κατασκευή χρησιμοποιήθηκαν τα παρακάτω εξαρτήματα.

**Βασικά μέρη:**

* **Κινητήρας (EV3 Medium Motor)**
* **Αισθητήρας χρώματος(Color Sensor)**

**Δευτερεύοντα εξαρτήματα:**

**Καλώδια, άξονες, γρανάζια, δοκοί, σύνδεσμοι**

**Το σενάριο:**

 **Το ρομπότ έχει προγραμματιστεί να φορτώσει το μπαλάκι από συγκριμένη θέση να ακολουθήσει συγκεκριμένη διαδρομή να κάνει βολή δίποντου η τρίποντου (προγραμματίζεται αντίστοιχα η βολή) και να επιστρέψει στην τελική θέση.**

Το παιχνίδι παίζεται με δύο ρομπότ και δυο ομάδες ω εξής.

1. Έχουμε 2 ημίχρονα. Το 1ο θα έχει 5 βολές η κάθε ομάδα που θα μετράνε για 2 πόντους και το 2ο θα έχει 5 βολές και η ομάδα θα επιλέγει αν οι βολές θα είναι για 2 ή για 3 πόντους.
2. Κάθε ομάδα θα τοποθετεί το ρομπότ στη συγκεκριμένη θέση και δε θα μπορεί να επέμβει όταν το ρομπότ βρίσκεται μέσα στον αγωνιστικό χώρο.
3. Εάν το ρομπότ δε σταματήσει στο συγκεκριμένο σημείο βολής η βολή θεωρείται άκυρη.
4. Εάν μετά τα δύο ημίχρονα οι ομάδες είναι ισόπαλες θα ρίχνουν από 1 βολή μέχρι κάποια να προηγηθεί.
5. Κάθε ομάδα μετά από κάθε βολή μπορεί να προγραμματίζει το ρομπότ και να επεμβαίνει σε μηχανικές αλλαγές.

 Οι μαθητές:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 1 | Καλαϊτζάκης Φωτης | Γ1 |
| 2 | Καλέτσης Βασίλειος | Γ1 |
| 3 | Μανίτσας Χρήστος | Γ3 |
| 4 | Τυρνενόπουλος Αντώνιος | Γ3 |
| 5 | Τσιάρας Στέργιος | Γ3 |
| 6 | Φαγκρίδας Αθανάσιος | Γ3 |
| 7 | Σαργιώτης Νικόλαος | Γ4 |