

Engelden Kaçan Robot

ÖĞRENCİ ÇALIŞMA KÂĞIDI

Ad Soyad: _____ Sınıf: _____ Tarih: ____ / ____ / ____

Amaç

- Algıla-karar ver-hareket et döngüsünü güvenli robot davranışına dönüştürmek.

Görev

- Üç farklı engel düzeninde çarpışma sayısını ve dönüş süresini kaydedip davranışı iyileştir.

Uygulama basamakları

- Şaseyi kur.
- Motorları ayrı test et.
- Sensörü doğrula.
- Hareket fonksiyonlarını yaz.
- Kaçınma akışını ekle.

Tahmin

Test ve gözlem

Test	Tahmin	Gözlem / Kanıt	Geçti mi?
Düz duvar			☐ Evet ☐ Hayır
Dar köşe			☐ Evet ☐ Hayır
Sensörün algılamadığı yumuşak/eğik yüzey			☐ Evet ☐ Hayır

Sonuç

Öz değerlendirme

- Çözümüm hangi problemi gideriyor ve bunu nasıl test ettim?

- En zorlandığım hata neydi; hangi ipucu çözmeme yardım etti?

- Bir sonraki sürümde neyi değiştirir ve neden değiştirdim?
