

ΣΥΝΤΟΜΟΣ ΟΔΗΓΟΣ ΧΡΗΣΗΣ

ΓΙΑ ΤΟΝ/ΤΗΝ ΕΚΠΑΙΔΕΥΤΙΚΟ

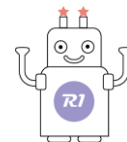
N4+

R1

ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΖΟΜΕΝΟ
ΕΚΠΑΙΔΕΥΤΙΚΟ ΡΟΜΠΟΤ
ΠΡΟΣΧΟΛΙΚΗΣ ΗΛΙΚΙΑΣ

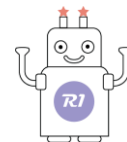
CE

polytech



Περιεχόμενα

Προγραμματισμός του Ρομπότ R1 με την εφαρμογή “R1.bit”	2
Σύνδεση του ρομπότ με την ταμπλέτα.....	3
Διαδικασία Φόρτωσης Αρχικού Προγράμματος	5
Διαδικασία σύνδεσης του ρομπότ με την εφαρμογή (Bluetooth)	7
R1. Χειριστήριο	8
R1. Εργασίες.....	9
R1. Διάδραση	13
Κουπί ΕΓΧΕΙΡΙΔΙΟ	14




Προγραμματισμός του Ρομπότ R1 με την εφαρμογή “R1.bit”

Σημείωση:

Πριν ανοίξετε την εφαρμογή, ενεργοποιήστε το Bluetooth και το Location/Τοποθεσία της ταμπλέτας. Αν δεν είναι ενεργοποιημένο, μόλις ανοίξετε την εφαρμογή θα σας ενημερώσει μέσω αναδυόμενου μηνύματος.

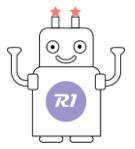


Πατήστε πάνω στο εικονίδιο της εφαρμογής “R1.bit”  για να την ανοίξετε.

Θα εμφανιστούν οι εξής επιλογές:

1. “**R1.Χειριστήριο**”
2. “**R1.Εργασίες**”
3. “**R1.Διάδραση**”

Πατήστε το αντίστοιχο κουμπί για να εισέλθετε στην επιλογή.



Σύνδεση του ρομπότ με την ταμπλέτα

Συνδέστε το ρομπότ με την ταμπλέτα ακολουθώντας με τη σειρά τα παρακάτω βήματα.

Ξεκινήστε συνδέοντας τον αντάπτορα OTG στην ταμπλέτα.



Έπειτα, συνδέστε το καλώδιο MicroUSB στο **micro:bit**.

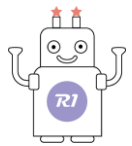


Τέλος, συνδέστε τον αντάπτορα OTG με το καλώδιο MicroUSB.



Περιμένετε λίγα δευτερόλεπτα μέχρι να το αναγνωρίσει η ταμπλέτα και να εμφανιστεί στην οθόνη το παρακάτω αναδυόμενο μήνυμα:

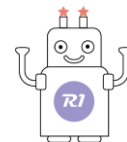




Όταν το ρομπότ δεν είναι συνδεδεμένο με την ταμπλέτα, θα εμφανιστεί στην οθόνη το παρακάτω αναδυόμενο μήνυμα:



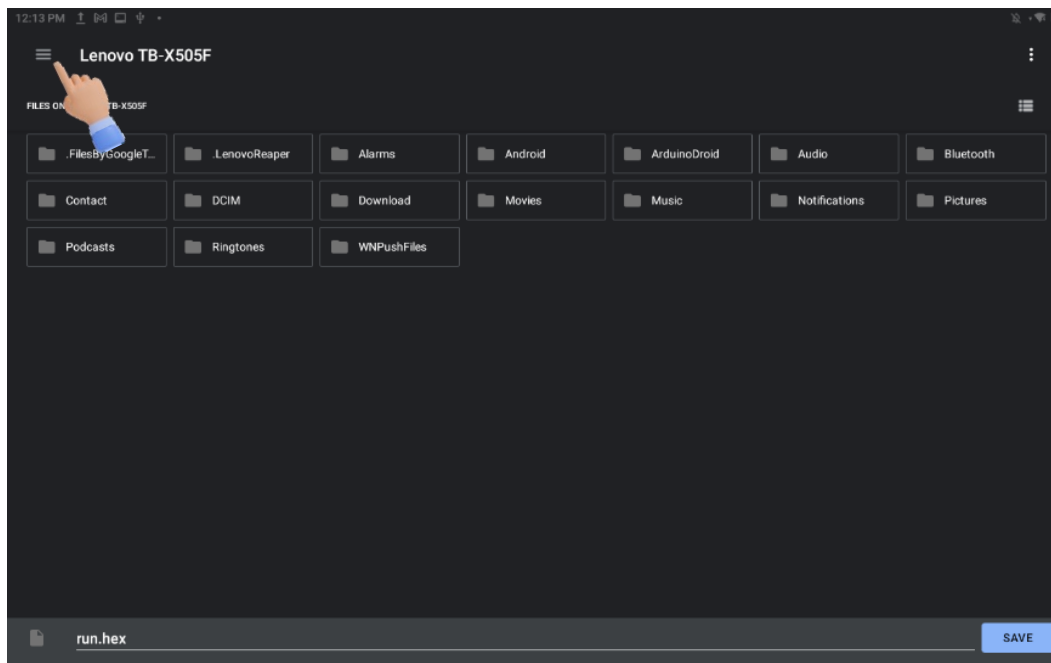
Τώρα μπορείτε να προχωρήσετε στη διαδικασία της σύνδεσης του ρομπότ μέσω Bluetooth με την ταμπλέτα.



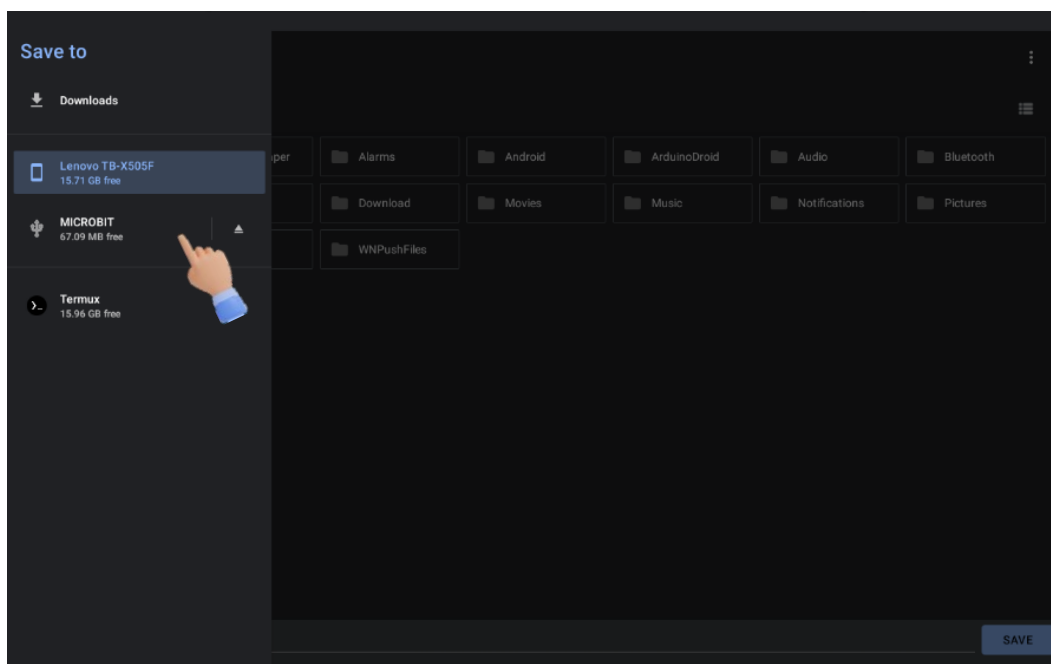
Διαδικασία Φόρτωσης Αρχικού Προγράμματος

Αν επιλέξετε “R1.Χειριστήριο” ή “R1.Διάδραση”, θα πρέπει **πρώτα** να κάνετε φόρτωση του αρχικού προγράμματος, πατώντας πάνω στο αντίστοιχο κουμπί **ΑΡΧ. ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ** που βρίσκεται στην αριστερή πλευρά της οθόνης.

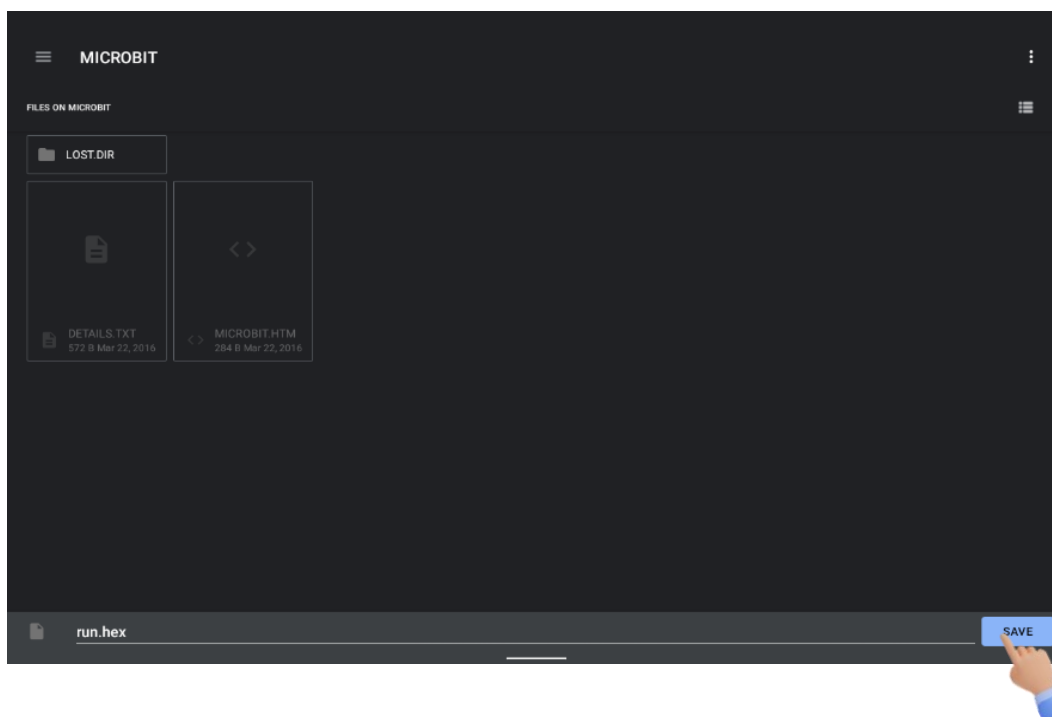
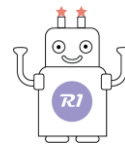
Στην οθόνη που εμφανίζεται, πατήστε πάνω αριστερά το εικονίδιο με τις τρεις γραμμές για να εμφανιστεί η λίστα των διαθέσιμων συσκευών.



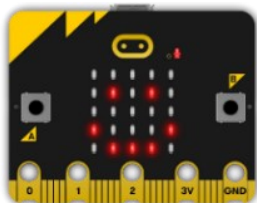
Επιλέξτε το **Micro:bit** ως συσκευή αποθήκευσης (Save to).



Πατήστε “**SAVE**”.



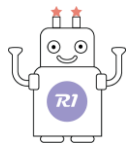
Όταν ολοκληρωθεί η φόρτωση του αρχικού προγράμματος, το ρομπότ θα «χαμογελάσει». Αν δεν εμφανιστεί στην πλακέτα το «χαμόγελο» σημαίνει ότι δεν έχει φορτώσει το αρχικό πρόγραμμα και θα πρέπει να επαναλάβετε τη διαδικασία.



Μπορείτε να αποσυνδέσετε το καλώδιο USB από την πλακέτα του ρομπότ.

Σημείωση:

Θα πρέπει εντός 5-10 δευτερολέπτων να αποσυνδέσετε το καλώδιο από την πλακέτα, διαφορετικά θα εμφανιστεί μήνυμα σφάλματος στην πλακέτα του ρομπότ.

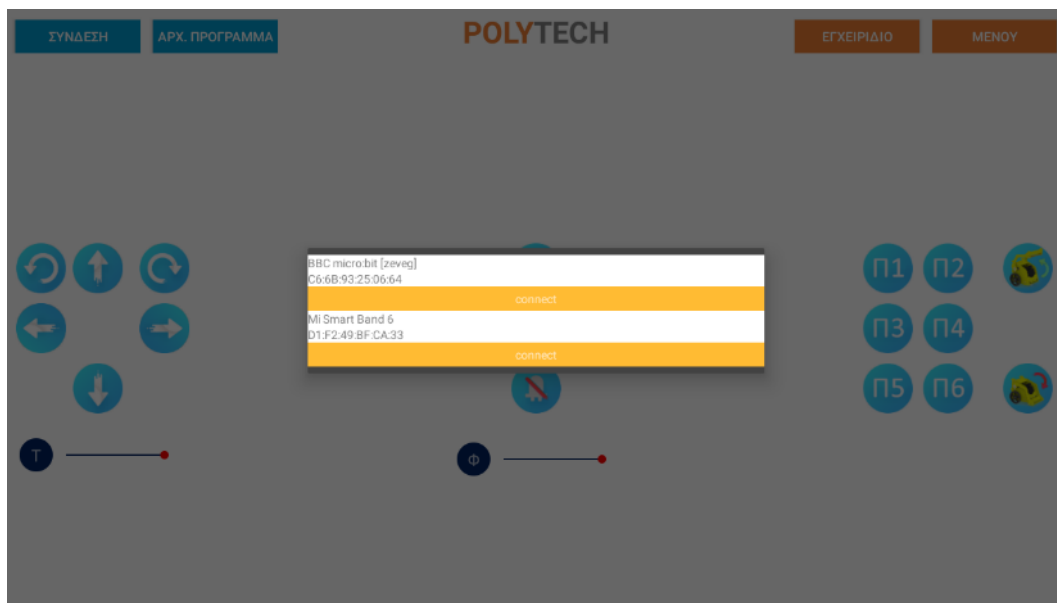


Διαδικασία σύνδεσης του ρομπότ με την εφαρμογή (Bluetooth)

Αφού έχετε ολοκληρώσει τη διαδικασία φόρτωσης του αρχικού προγράμματος, ενεργοποιήστε την πλακέτα ελέγχου γυρνώντας το διακόπτη που βρίσκεται στο πάνω δεξί μέρος της πλακέτας στη θέση **ON**.



Στην εφαρμογή, πατήστε **“ΣΥΝΔΕΣΗ”**.



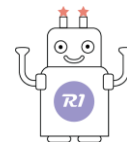
Επιλέξτε από τη λίστα των συσκευών το **“BBC Micro:bit [?????]”** προκειμένου να γίνει η **ασύρματη σύζευξη** μεταξύ του R1 και της ταμπλέτας.

Πατήστε στο **“connect”** που βρίσκεται από κάτω και περιμένετε να αλλάξει σε **“is connected”**.

Πατήστε εκτός λίστας για να εξαφανιστεί το παράθυρο.

Μόλις γίνει η σύνδεση, θα εμφανιστεί στην πλακέτα του ρομπότ ένα βελάκι που δείχνει προς τα πάνω, που σημαίνει ότι είναι έτοιμο προς χρήση.

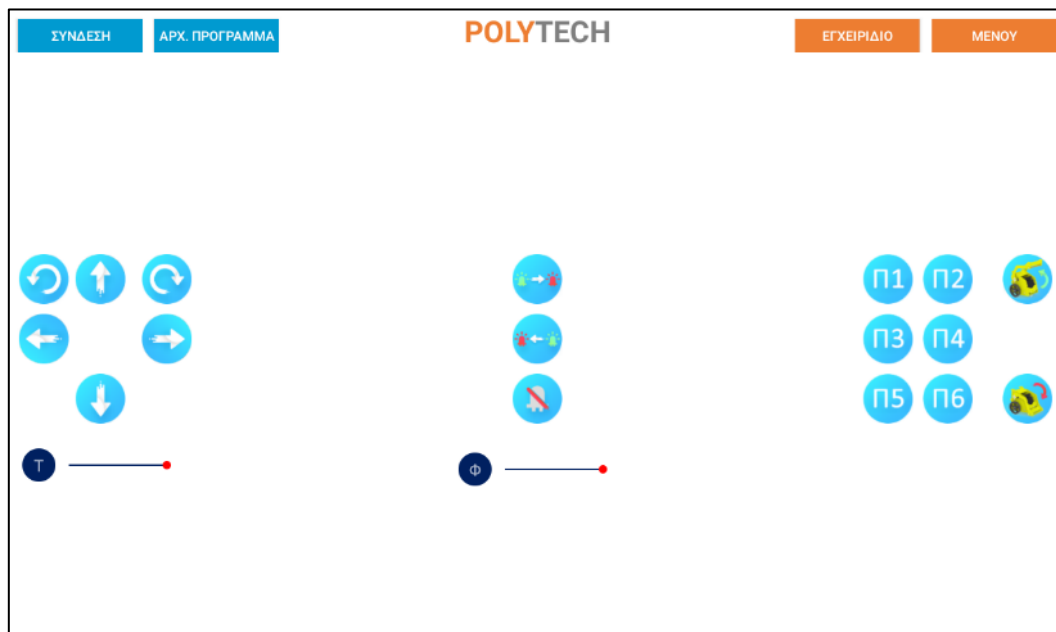








R1. Χειριστήριο

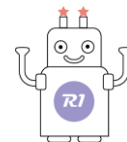
Ανοίξτε την εφαρμογή "R1.bit" και επιλέξτε "R1.Χειριστήριο".

Η παρακάτω οθόνη θα εμφανιστεί στην ταμπλέτα.



Στην οθόνη που εμφανίζεται, βλέπετε:

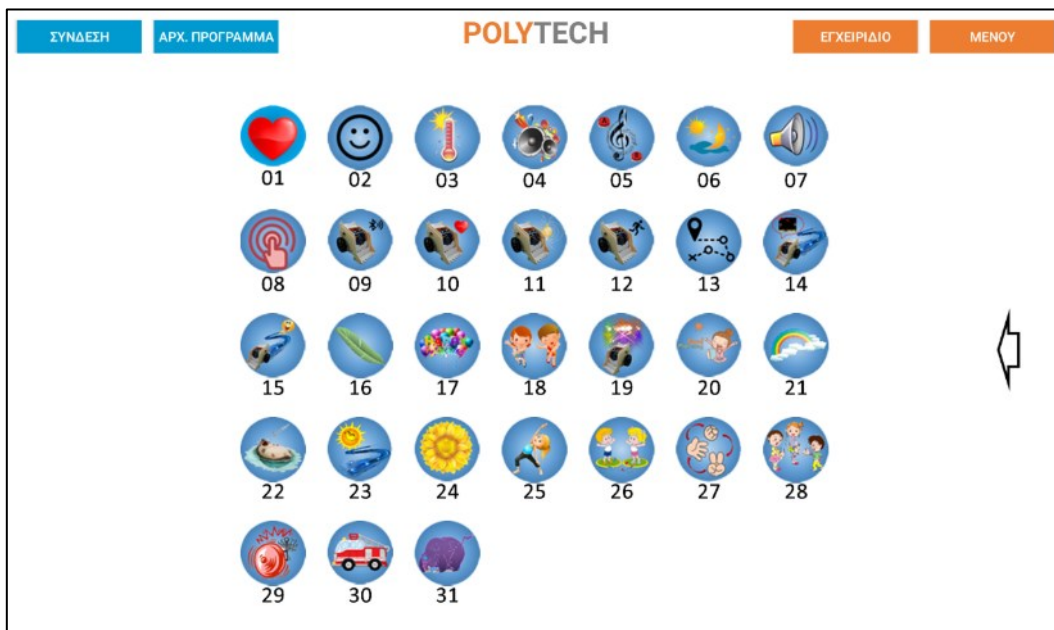
- αριστερά το χειριστήριο με το οποίο μπορείτε να κινήσετε το ρομπότ σε διάφορες κατευθύνσεις (μπροστά, πίσω, αριστερά, δεξιά) αλλά και αριστερόστροφη ή δεξιόστροφη περιστροφή, ανάλογα με το βέλος που πατάτε κάθε φορά. Επίσης, με την κόκκινη κουκίδα που βρίσκεται πάνω στη γραμμή ελέγχου, μπορείτε να ελέγξετε πόσο γρήγορα ή αργά θα κινείται το ρομπότ.
- κεντρικά τα εικονίδια με τα οποία μπορείτε να ρυθμίσετε τα χρώματα ( , ) αλλά και την ένταση της φωτεινότητας των 5 LEDs που βρίσκονται πάνω στην ταινία LED της πλακέτας ελέγχου  . Μπορείτε ακόμη και να ακυρώσετε την ενέργεια φωτισμού  .
- δεξιά μια ομάδα εικονιδίων (Π1, Π2, Π3, κλπ.) που εκτελούν κάποιες προκαθορισμένες λειτουργίες / δραστηριότητες του ρομπότ (πχ. ανασήκωση της δαγκάνας, αριστερόστροφη ή δεξιόστροφη κίνηση, κλπ).



R1. Εργασίες

Ανοίξτε την εφαρμογή "R1.bit" και επιλέξτε "R1.Εργασίες".

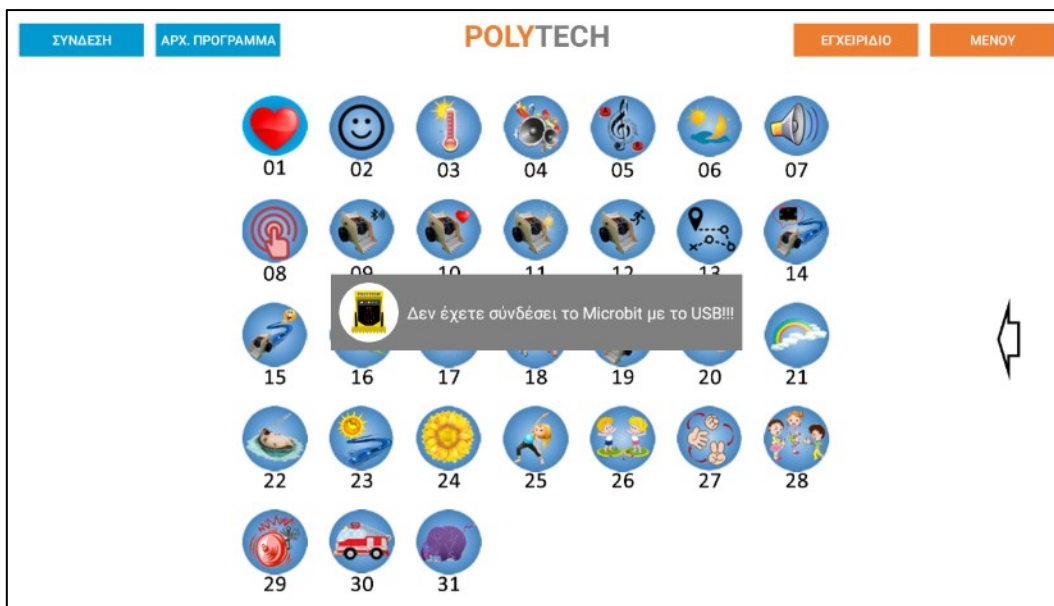
Η οθόνη που θα εμφανιστεί στην ταμπλέτα είναι η αρχική οθόνη επιλογής των εργασιών.



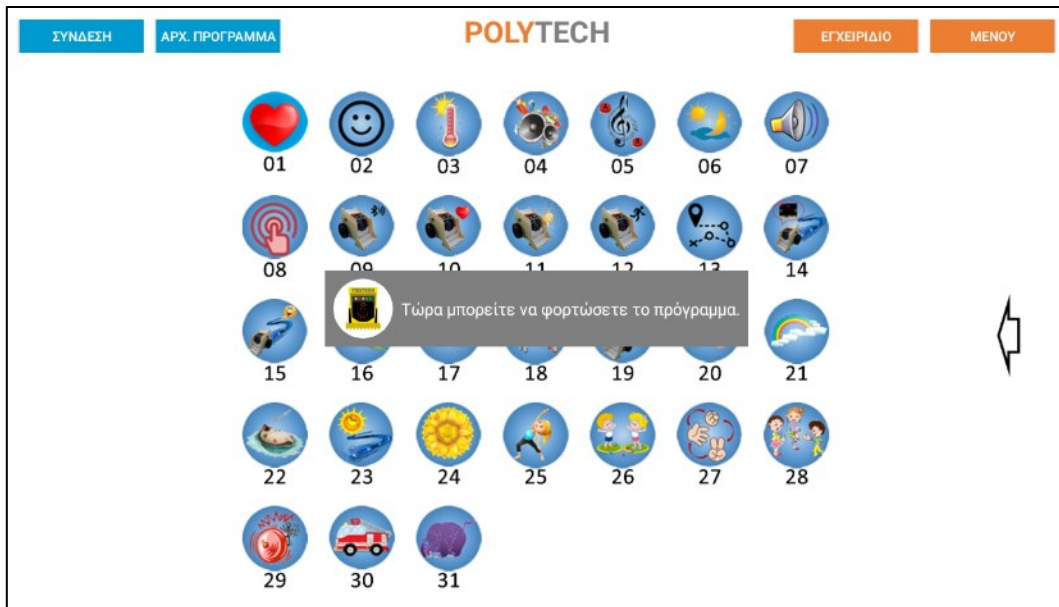
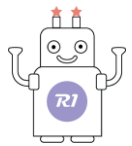
Συνδέστε το ρομπότ με την ταμπλέτα ακολουθώντας τα βήματα που αναφέρθηκαν παραπάνω ("[Σύνδεση του ρομπότ με την ταμπλέτα](#)").

Σημείωση:

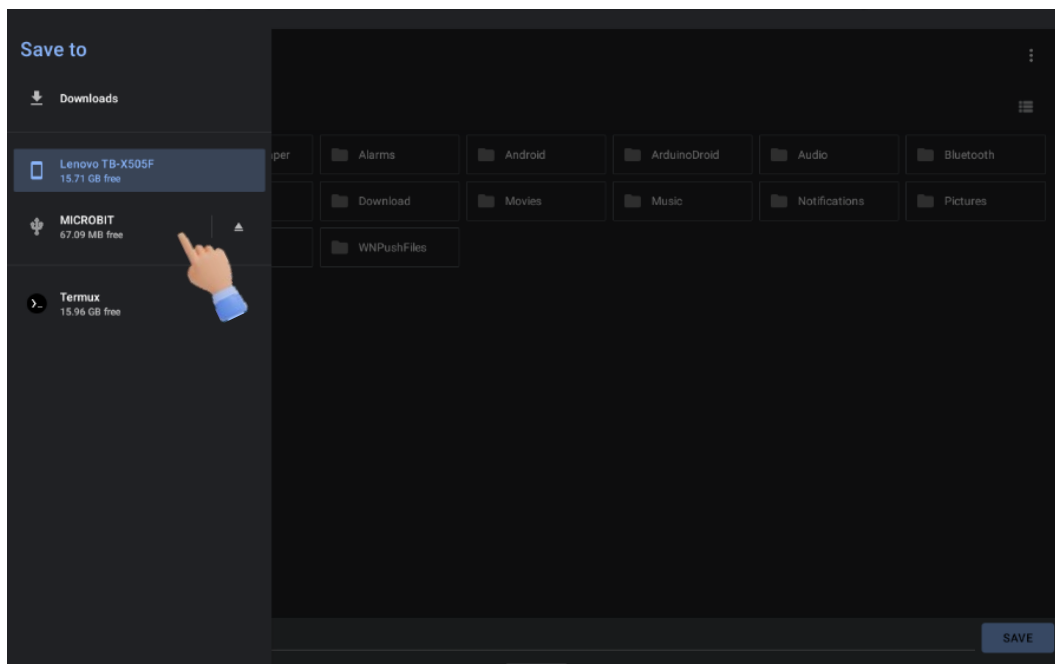
Αν η σύνδεση των καλωδίων δεν έχει γίνει σωστά, θα εμφανιστεί το παρακάτω αναδυόμενο μήνυμα:



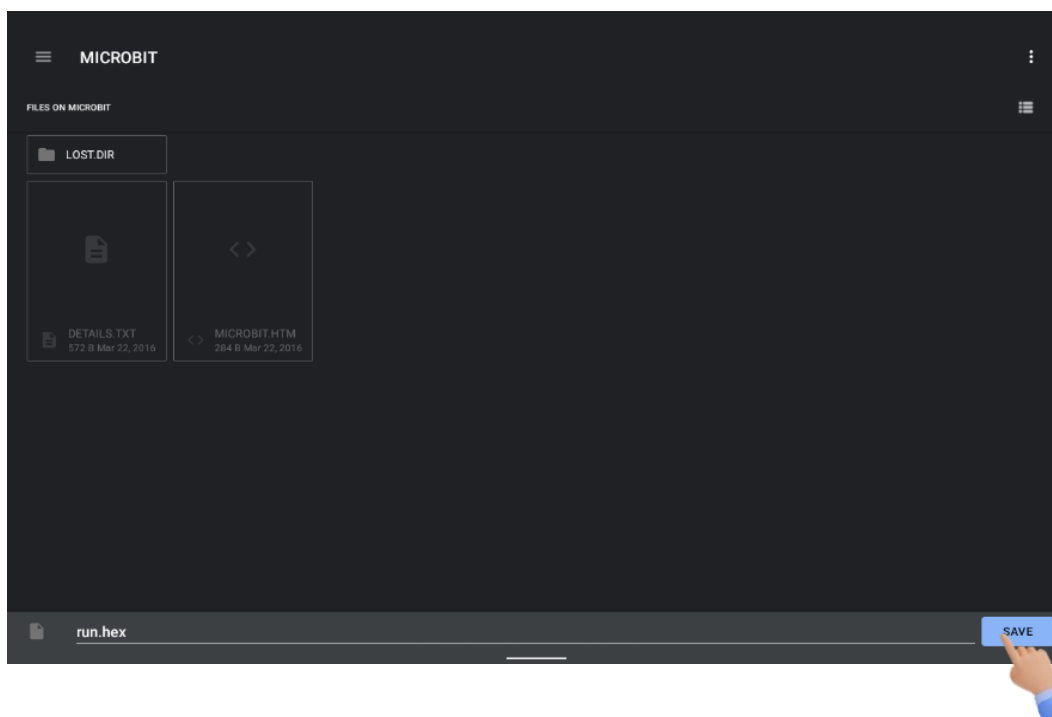
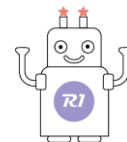
Μόλις συνδέσετε σωστά τα καλώδια, θα εμφανιστεί το παρακάτω αναδυόμενο μήνυμα:



Για να ξεκινήσετε κάποιο έργο, απλά πατήστε πάνω στο αντίστοιχο εικονίδιο της δραστηριότητας. Στην επόμενη οθόνη, επιλέξτε το **Micro:bit** ως συσκευή αποθήκευσης (Save to).



Πατήστε **“SAVE”**.



Περιμένετε κάποια δευτερόλεπτα να φορτώσει το αρχείο στο ρομπότ.

Θα δείτε ένα φως να αναβοσβήνει πάνω στην πλακέτα του Micro:bit.

Όταν σταματήσει να αναβοσβήνει, θα εμφανιστεί ο αριθμός της αντίστοιχης εργασίας στα LEDs της πλακέτας που σημαίνει ότι η φόρτωση του αρχείου έχει ολοκληρωθεί.

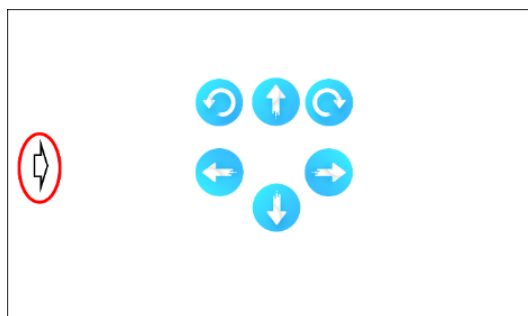
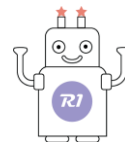
Μόλις ολοκληρωθεί η φόρτωση, τότε αποσυνδέστε το καλώδιο USB από την πλακέτα του ρομπότ και ενεργοποιήστε την πλακέτα ελέγχου, γυρνώντας το διακόπτη που βρίσκεται στο πάνω δεξί μέρος της πλακέτας στη θέση **ON**.



Σημείωση:

Σε κάποιες εργασίες απαιτείται η σύνδεση του ρομπότ με την εφαρμογή μέσω Bluetooth για να μπορέσετε να χρησιμοποιήσετε τα βέλη κατεύθυνσης του Ρομπότ. Ακολουθείστε τα βήματα στην ενότητα "[Διαδικασία σύνδεσης του ρομπότ με την εφαρμογή \(Bluetooth\)](#)".

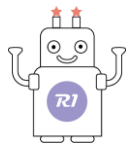
- ➔ Πατώντας το βέλος που βρίσκεται στη δεξιά μεριά της οθόνης επιλογής εργασιών θα εμφανιστεί το χειριστήριο του ρομπότ (θα το χρειαστείτε κατά την εκτέλεση κάποιων εργασιών).



- ➔ Αντίστοιχα, πατήστε το βέλος, που τώρα βρίσκεται στο αριστερό μέρος της οθόνης, για να επιστρέψετε στην οθόνη επιλογής εργασιών.

Σημείωση:

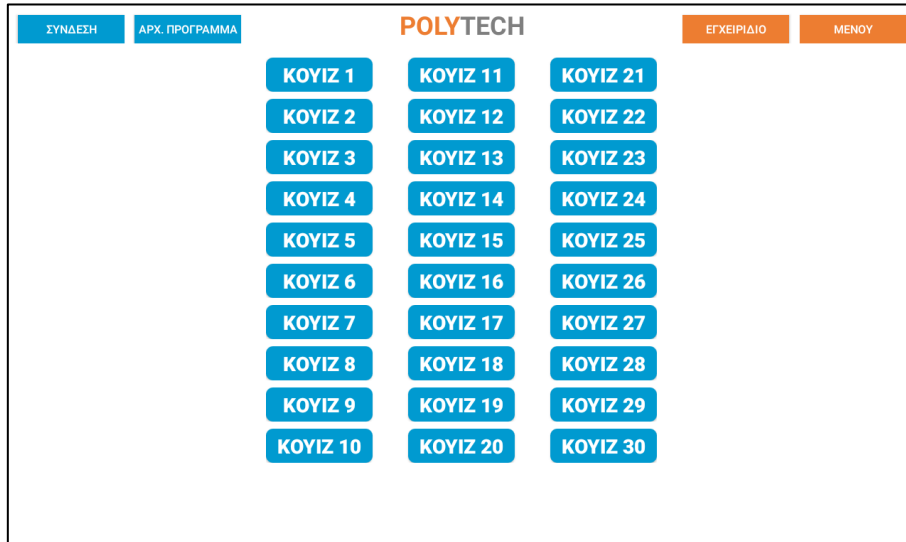
Πριν από τη φόρτωση της επόμενης εργασίας, θα πρέπει να έχετε αποσυνδέσει το καλώδιο USB από την πλακέτα και να το ξανασυνδέσετε για να φορτώσετε την επόμενη εργασία.



R1. Διάδραση

Ανοίξτε την εφαρμογή "R1.bit" και επιλέξτε "R1.Διάδραση".

Η οθόνη που θα εμφανιστεί στην ταμπλέτα είναι η αρχική οθόνη των κουίζ.



Αφού πρώτα έχετε ολοκληρώσει τη "[Διαδικασία Φόρτωσης Αρχικού Προγράμματος](#)" και έπειτα τη "[Διαδικασία σύνδεσης του ρομπότ με την εφαρμογή \(Bluetooth\)](#)", είστε έτοιμοι να αρχίσετε τα κουίζ.


Απλά πατήστε πάνω στο κουίζ που θέλετε και θα εμφανιστεί η αντίστοιχη οθόνη.


Ανάλογα με την απάντηση που θα επιλέξετε (σωστή / λάθος), ακούγεται και ο αντίστοιχος ήχος επιβράβευσης ή απόρριψης από το ρομπότ και παράλληλα εμφανίζεται ✓ ή ✗ στα LEDs της πλακέτας.

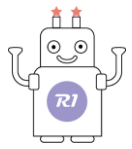
Αν δεν έχετε κάνει σύνδεση, όταν θα επιλέξετε μια απάντηση, θα εμφανιστεί το παρακάτω αναδυόμενο μήνυμα:




Θα πρέπει να κάνετε τη διαδικασία της σύνδεσης όπως αναφέρεται παραπάνω για να προχωρήσετε.

Επιστρέψτε στην αρχική οθόνη των κουίζ πατώντας το κουμπί  κάτω αριστερά στην οθόνη.

Επιστρέψτε στην αρχική οθόνη της εφαρμογής πατώντας το κουμπί  πάνω δεξιά στην οθόνη.



Κουμπί ΕΓΧΕΙΡΙΔΙΟ

Σε όλες τις οθόνες (εκτός από την αρχική) στην πάνω δεξιά πλευρά, υπάρχει το κουμπί  .

Πατώντας επάνω, σας εμφανίζει το παρών ΣΥΝΤΟΜΟ ΕΓΧΕΙΡΙΔΙΟ ΧΡΗΣΗΣ, το οποίο μπορείτε να συμβουλευέστε ανά πάσα στιγμή.

Το αναλυτικό Εγχειρίδιο Χρήσης Και Δραστηριοτήτων θα το βρείτε στον παρακάτω σύνδεσμο:
https://drive.google.com/drive/folders/1dGYtMRBJ-sX7No0KGY77ctJXPfjjQwQ9?usp=drive_link