**Verkeni 3, Forrita fjarstýringu** 10% af loka einkunn  
1.hluti

Forritið fjarstýringu þannig að annar snúður eða báðir virka til að færa róbot fram og aftur sem og snúa.

Forritið einnig tvo hnappa fyrir arm þ.e lyfta ,síga og opna / loka kló.

3.hluti

Foritið fjarstýringu þannig að hægt sé að stoppa róbot notið 3.hluta úr 2. Verkefni, þið ráði hvaða takki gerir þetta. Hafið þetta hér eftir í öllum forritum ykkar þ.e að hægt sé að stöðva róbot með fjarstýringu.

Hér eftir skulu öll verkefni vera þannig að hægt sé að stöðva vélmenni með því að þrýsta á einhvern takka á fjarstýringu.

Gerið flæðiritið í <http://draw.io> þegar búið farið í File-export as - image

Skilið vido af vélmenni leysa allar þrautinar setjið á YouTube og skilið slóð á videóið í Innu

Farið á heimasíðu okkar og lesið allt efni um þetta: <http://www.education.rec.ri.cmu.edu/previews/robot_c_products/teaching_rc_cortex_v2/?_ga=1.205105875.2101105766.1426592875>

Einnig eru til í sample program **Remote Control**  kóðar sem hjálpa ykkur

Gangi ykkur vel!