**Verkefni 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.

**2.hluti**

Foritið fjarstýringu þannig að hægt sé að stoppa róbot notið kóðan úr 3.hluta í verkefni 2 , 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 og neyðarhnapp á vélmenni.

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!