

# Les 4 - rijden maar

## Test de werking.

We beginnen met te controleren of de auto werkt. Daarvoor hebben we een testscript. Dat staat op **github**. We hebben een project aangemaakt dat marcwagner/pi-robot heet. De vorige keer hebben we dat programma al gedownload. Maar we moeten het nog wel updaten. Weet je nog hoe?

Ga eerst naar het robot-project:

```
$ cd pi-robot
```

Bestaat deze map **niet**, dan kun je hem ophalen met het commando

```
$ git clone https://github.com/marcwagner/pi-robot
```

Nu moet je ervoor zorgen dat de informatie actueel is. Als je de eerste keer het programma download is dat niet echt nodig, maar de volgende keer wel. Je gebruikt daarvoor **git pull** - letterlijk: haal de nieuwste informatie op

```
$ git pull
```

Ga nu naar het test script en voer het uit.

```
$ cd les3
```

```
$ python3 wielen_test.py
```

Wil je weten hoe het programma in elkaar zit? Lees het dan uit. Je kunt hiervoor het commando cat of het commando nano gebruiken

## De auto laten rijden

We hebben een eenvoudig programmatje gemaakt waarmee je de auto met de pijltjestoetsen kunt besturen. Het programma werkt alleen nog niet. De commando's om de motoren te laten bewegen zijn nog niet toegevoegd. Probeer het programma zo aan te passen dat je de auto met je pijlen kan besturen. Het programma staat in de map les4 van het project pi-robot

```
$ cd ~/pi-robot/les4
```

```
$ python3 rijden_afstand_besturen.py
```