



Mapa - 2

Popis: Úkolem je naprogramovat robota Ozobot v programu Ozoblockly tak, aby projel trasu od startu do cíle v co možná nejkratším čase. Robot nesmí opustit vyznačenou trasu.

Cílem této mapy je naučit se orientovat v programu Ozoblockly a umět naprogramovat robota Ozobot.

Alternativy: Mapu lze použít v obou směrech, v každém případě je potřeba upravit kód v programu Ozoblockly. Dále je možné úkol zpřísnit a přidat podmínku, že robot musí projet kompletní trasu. Další možnost je zrcadlově otáčet mapu jak horizontálně, tak vertikálně, v takových případech vždy vzniká nová mapa pro nový program v Ozoblockly.