**Pracovní list**

**Skládání kostiček do věže**

**Základní informace:**

V teto úloze si ukážeme jak poskládat věž z kostiček pomocí robotického ramene s programem vytvořeným v makecodu.  
Také si vyzkoušíme si, jak bude pozice věže ovlivňuje pohyb ramene.

**Pomůcky:**

1. **Micro:bit, USB kabel a PC**

Budeme potřebovat mikrokontroler micro:bit, USB kabel a počítač nebo Android/iOS zařízení.

1. **Robotické rameno**

Dále si připravíme model robotického ramena na jehož piny se dají připojit přídavné senzory a do jehož slotu se připojí micro:bit.

1. **Senzor přítomnosti kostičky (senzor osvětlení)**

Senzor je určen k detekci kostičky na podstavě ze které si je rameno bude brát. Jedná se o jednoduchý senzor jehož výstupem je analogová hodnota mezi 0...1023, s tím že čím menší bude množství smětla dopadající na senzor, neboli bude bude kostička na senzoru, tím větší hodnotu bude senzor ukazovat a naopak.

**ÚKOL 1**