

Verkefni 3

Forrita fjarstýringu 10% af loka einkunn

1.hluti

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

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

2.hluti

Forritið fjarstýringu þannig að hægt sé að stoppa róbót 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 róbót með fjarstýringu og með neyðarrofa á vélmenni.

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!