**Verkefni 2**

**Færslur og snúningar**, vægi 10% af loka einkunn

20 stig af 100

**1.hluti** suiside (stiginn) ☺ Hér er það tíminn sem ræður færslunni, nýtið ykkur *Sample program- basic movement- Moving forward*

Kóðið robot þannig að hann keyri 0,5m fram og til baka síðan 1m fram og til baka o.s.fr þar til að komið er að 2,5m. Gerið sauðakóða og flæðirit áður en þið forritið og skilið í Innu Munið að kommenta kóðan á svipaðan hátt og hér fyrir neðan setjið gildi sem ekki breytast í t.d const int. Hafið föll og breytur með lýsandi heiti og á ensku. Notið for-lúppu eða while búið til fall void drive(int drivetime Gerið flæðiritið í <http://draw.io> þegar búið farið í File-export as - image

/\*----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------\*\

|\* - Moving Forward - \*|

|\* ROBOTC on VEX 2.0 CORTEX \*|

|\* \*|

|\* This program instructs your robot to move forward for distance then backward then forward again incremating .5 m each tím until 2.5 m \*|

\\*-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------\*/

**2.hluti** 30 stig af 100

bíbtest (stiginn) með shaft encoder ☺ Hér er það snúningar á hjóli sem ræður færslunni

*Nýtið ykkur Sample program- Shaft encoder- Forward for distance*

Notið while lúppu búið til fall void drive(int dist){}

Gerið sauðakóða sem textaskjal með C kóðanum og flæðirit áður en þið forritið og skilið í Innu

Athugið að þið þurfið að reikna ummál hjóls og sýna í commenti. Gerið flæðiritið í <http://draw.io> þegar búið farið í File-export as - image

**3. Hluti** 50 stig af 100

Forritið robot þannig að hann leysi þraut sem er á mynd fyrir neðan.

Notið shaft-encoder, munið hér þurfið þið að kenna robot að snúa 90° þ.e búa til fall void turn(int deg){} og void drive(int dist){}

*Nýtið ykkur Sample program- Shaft encoder- Movement by rotation*

Gerið sauðakóða sem textaskjal með C kóðanum og flæðirit áður en þið forritið og skilið í Innu

Gerið flæðiritið í <http://draw.io> þegar búið farið í File-export as - image

Skilið vido af vélmenni leysa allar þrautinar setjið á YouTube eða geymið í ykkar repository og skilið slóð á videóið í Innu

*0,5m*

**Start**

**End**

*0,5m*

*0,5m*