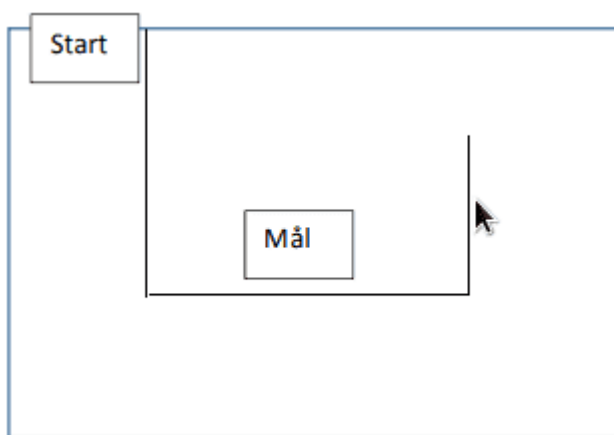


□ Hinderløype

↓ LAST NED PDF

Hinderløype

I denne oppgaven, skal vi konstruere og programmere roboten slik at den ved hjelp av ultralydsensor klarer å bevege seg gjennom en bane med vegger. Her gjelder det å holde kontroll på høyre og venstre svinger, samt passe på å svinge når avstanden til veggene er akkurat passe.



Det å kunne bruke ultralydsensor mot veggene og andre objekter til å manøvrere seg fram på et FLL bord er nyttig og tidsbesparende. I tillegg har en bedre kontroll på hvor roboten er i forhold til veggene og objektene.



Fremgangsmåte

- ☐ De voksne konstruerer en hinderløype, der veggene består av kartonger, bøker eller andre objekter som har litt høyde og som ultralydsensoren er i stand til å oppfatte. Ta gjerne utgangspunkt i skissen under.
- ☐ Konstruere et feste til Ultralydsensoren slik at den ikke står veien for andre deler på roboten, og med en høyde som gjør at den oppdager hindrene. Du finner alternativ plassering i instruksjonsboken.
- ☐ Koble til Ultralydsensoren til EV3 roboten ved hjelp av en kabel. Kabelen skal kobles til en av portene merket med 1-4.
- ☐ Roboten skal kjøre framover. Når den kommer fram til en vegg/hinder, skal den svinge den vei som passer. Det er ultralydsensoren som skal fortelle når roboten skal stoppe for å svinge.
- ☐ Sving nøyaktig i riktig retning. Da går det lettere når roboten skal kjøre videre.

- ☐ Legg gjerne inn et sekund pause mellom hver hendelse. Da har du bedre kontroll på roboten.
- ☐ Når den kommer til «Mål», skal den spille av en fanfare.
- ☐ Når den har kommet til «Mål», klarer dere å få den til å kjøre tilbake til «Start»?

Lisens: CC BY-SA 4.0