

○ Tur-retur

↓ LAST NED PDF

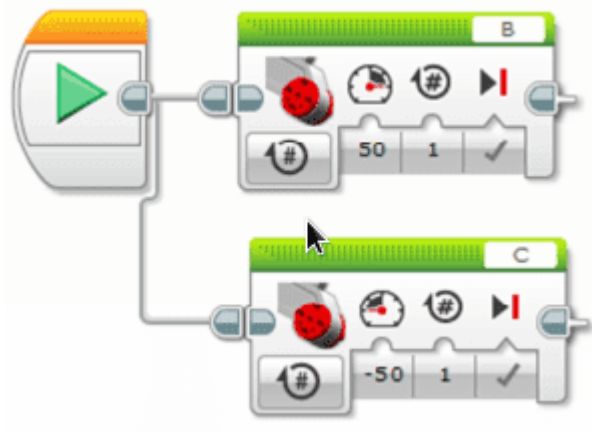
Tur - retur

I denne oppgaven skal vi bruke standard robotoppsett, og kjøre en liten tur – retur. Det må brukes flere objekter i rekkefølge for at det skal fungere, og vi tar det steg for steg.



Fremgangsmåte

- ☐ Programmer roboten til å kjøre fram til streken. Finn ut hvor mange rotasjoner du trenger og hvor mange grader.
- ☐ Programmer roboten til å snu 180 grader ved:
 - ☐ Bruke «Kjør med styring» - rotasjoner, full sving
 - ☐ Bruke «Kjør med styring» - rotasjoner, halv sving
 - ☐ det noen forskjell i hvordan roboten svinger? Trenger den mer plass? Bruker den flere rotasjoner? Hvordan beveger dekkene seg ?
 - ☐ Bruke «Kjør med styring» - grader, full sving
 - ☐ Bruke «Kjør med styring» - grader, halv sving
 - ☐ det noen forskjell i hvordan roboten svinger? Trenger den mer plass? Bruker den flere grader? Hvorfor kan jeg ikke sette gradene til 180 grader? Hvordan beveger dekkene seg
 - ☐ Bruke «Stor motor» - rotasjoner
 - ☐ Bruke «Stor motor» - grader
 - ☐ det noen forskjell på svingen i forhold til de andre måtene å snu på?
 - ☐ Hva skjer om du endrer farten? Test å endre farten på de forskjellige måtene å snu på.
 - ☐ Bruke «Stor motor» for å snu 180 grader. Sett den ene til å kjøre framover og en den andre til å kjøre bakover. Hva skjer? Skjer dette ved bruk av andre objekter?



- ☐ Når roboten har snudd 180 skal den kjøre tilbake til startpunktet.

Lisens: CC BY-SA 4.0