

□ Ultralydsensor og litt regning

↓ LAST NED PDF

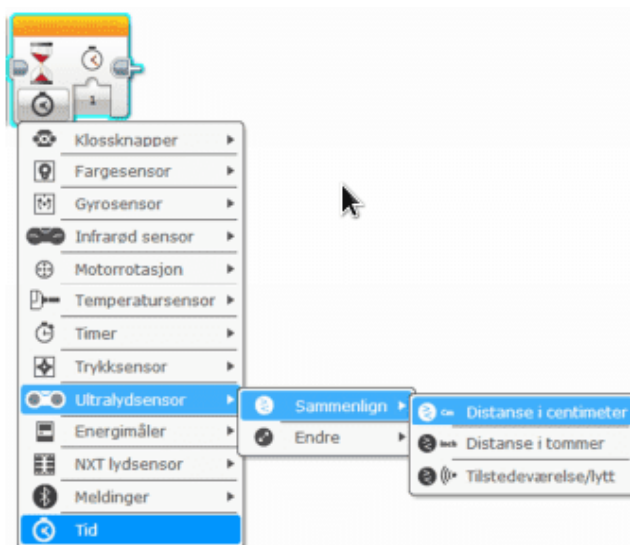
Ultralydsensor og litt regning

I denne oppgaven skal vi programmere roboten slik at den gjennom å bruke ultralydsensor stopper en gitt avstand fra et objekt, rygger tilbake en ny avstand, og tilslutt stopper og kjører tilbake til start.



Fremgangsmåte

- ☐ Konstruere et feste til Ultralydsensoren slik at den ikke står veien for andre deler på roboten. 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 til linjen, skal den stoppe. Det er «Ultralydsensoren» som skal fortelle når roboten skal stoppe.
- ☐ Nå skal den spille av en lyd, gjerne en fanfare.
- ☐ Deretter skal den rygge 10 cm tilbake og stoppe på nytt. Avstanden til objektet skal endres med 10 cm. Igjen er det «Ultralydsensoren» som skal fortelle når roboten skal stoppe.



- ☐ Roboten skal så snu 180 grader.
- ☐ Tilslutt skal den kjøre tilbake til startpunktet for programmet.
- ☐ Første delen av et ferdig program kan se slik ut:



Lisens: CC BY-SA 4.0