## Mission 8

Mission 8 kaldes af missionsvælgeren. Robotten vil forsøge at undgå blokkeringen og i stedet navigere gennem den rette vinkel.

Denne mission er mere kompleks end de andre og består derfor af en række af flere handlinger:

1. Robotten bevæger sig 40 cm ved 15% hastighed.
2. Derefter drejer den 30 grader mod uret.
3. Robotten bevæger sig nu mod vinkelvægen og måler afstanden med den ultrasoniske sensor. Robotten stopper når afstanden er under 5cm.
4. Derpå drejer robotten cirka 55 grader og kører 50 cm.
5. Det sidste step er at robotten aktiverer mission2 koden og drejer 65 grader mod uret. Derpå kører den fremad indtil den finder den grå streg.