

## Ultralydsensor og litt regning

Skrevet av: Oversatt frra Espen Clausen nettside

(https://espenec.files.wordpress.com/2015/09/lego-mindstorms-del-3-2.pdf)

Oversatt av: Øistein Søvik

Kurs: Legomindstorms

Tema: Elektronikk, Robot, Blokkbasert Fag: Teknologi, Programmering, Matematikk Klassetrinn: 5.-7. klasse, 8.-10. klasse

Fremgangsmåte

roboten skal stoppe.

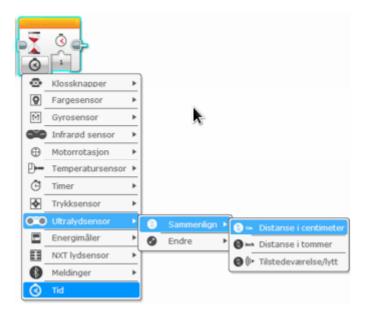
## Ultralydsensor og litt regning

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.

| Konstruere et feste til Ultralydsensoren slik at den ikke står veien for andre deler<br>på roboten. Du finner alternativ plassering i instruksjonsboken. |
|--|
| Koble til Ultralydsensoren til EV3 roboten ved hielp av en kabel. Kabelen skal   |

| 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 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 (http://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/deed)