# 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*

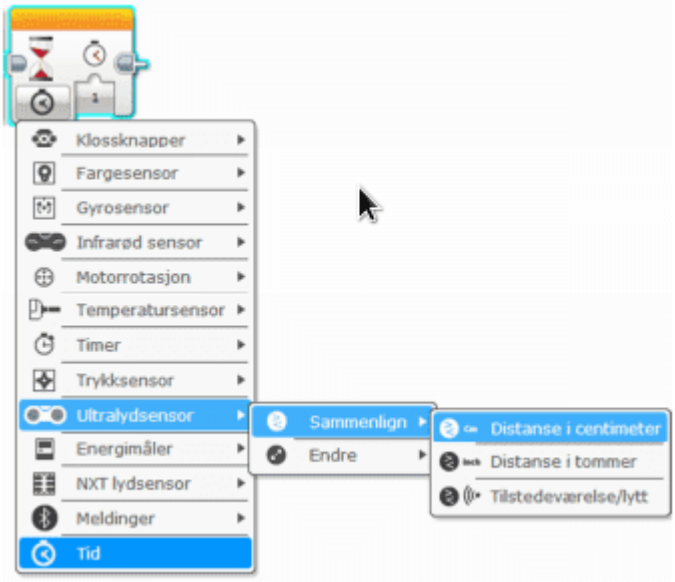
*Kurs: Legomindstorms*
*Tema: Elektronikk, Blokkbasert, Robot*
*Fag: Matematikk, Programmering, Teknologi*
*Klassetrinn: 5.-7. klasse, 8.-10. klasse*

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