



## Gal robot

Skrevet av: Oversatt fra Espen Clausen nettside

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

Oversatt av: Øistein Søvik

Kurs: Legomindstorms

Tema: Elektronikk, Blokkbasert, Robot

Fag: Naturfag, Programmering, Teknologi

Klassetrinn: 5.-7. klasse, 8.-10. klasse

## Gal robot

I denne oppgaven skal vi lage en gal robot, en robot som gjør litt akkurat som den vil. Vi skal koble til en trykksensor som endrer retning og fart hver gang vi aktiverer trykksensoren.



## Fremgangsmåte

- ☐ Koble til trykksensoren til EV3 hjernen ved hjelp av en kabel. Kabelen skal kobles til en av portene merket med 1-4.
- ☐ Sett opp en løkke. Siden programmet skal kjøre om igjen og om igjen, trenger den å bli fortalt dette. For hver gang du trykker inn skal den kjøre, og for hver gang den slippes skal den stoppe.
- ☐ Sett inn ikonet for «Trykksensor». Dette gjør du ved å velge «Vent» - ikonet og deretter velge «Trykksensor», «Sammenlign» og «Tilstand»
- ☐ Velg tilstand som tilsvarer trykket inn.
- ☐ Når sensoren aktiveres skal den sende tilfeldige tall til «Kjør med styring» som skal fortelle hvilken retning den skal kjøres og hvilken fart den skal kjøre med. Tilfeldig tall kan vi få ved å hente objektet «Tilfeldig» som du finner under «Dataoperasjoner».



- ☐ Hvordan er «Kjør med styring» programmert? En rotasjon, uendelig? Kan vi variere hvor lenge den kjører hvert enkelt runde?
- ☐ Klarer du å programmere løkken til å stoppe etter 10 runder?

Lisens: CC BY-SA 4.0 (<http://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/deed>)