Tur-retur

Skrevet av: Oversatt fra Espen Clausen nettside (https://espenec.files.wordpress.com/2015/09/lego-mindstorms-del-1-3.pdf)

Oversatt av: Øistein Søvik

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

Tur - retur

I denne oppgaven skal vi bruke standard robotoppsett, og kjøre en liten tur – retur. Det må brukes flere objekter i rekkefølge for at det skal fungere, og vi tar det steg for steg.

Fremgangsmåte

- [ ] Programmer roboten til å kjøre fram til streken. Finn ut hvor mange rotasjoner du trenger og hvor mange grader.
- [ ] Programmer roboten til å snu 180 grader ved:
  - [ ] Bruke «Kjør med styring» - rotasjoner, full sving
  - [ ] Bruke «Kjør med styring» - rotasjoner, halv sving
  - [ ] det noen forskjell i hvordan roboten svinger? Trenger den mer plass? Bruker den flere rotasjoner? Hvordan beveger dekkene seg ?
  - [ ] Bruke «Kjør med styring» - grader, full sving
  - [ ] Bruke «Kjør med styring» - grader, halv sving

- [ ] det noen forskjell i hvordan roboten svinger? Trenger den mer plass? Bruker den flere grader? Hvorfor kan jeg ikke sette gradene til 180 grader? Hvordan beveger dekkene seg

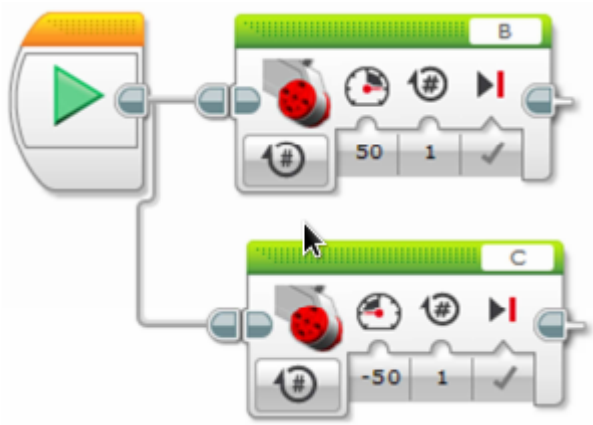
- [ ] Bruke «Stor motor» - rotasjoner

- [ ] Bruke «Stor motor» - grader

- [ ] det noen forskjell på svingen i forhold til de andre måtene å snu på?

- [ ] Hva skjer om du endrer farten? Test å endre farten på de forskjellige måtene å snu på.

- [ ] Bruke «Stor motor» for å snu 180 grader. Sett den ene til å kjøre framover og en den andre til å kjøre bakover. Hva skjer? Skjer dette ved bruk av andre objekter?



- [ ] Når roboten har snudd 180 skal den kjøre tilbake til startpunktet.

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