

Fag:	Grunnkurs Programmering	
Øving:	Golfbanebil	Tema: Trykk- og ultrasonisk-sensor
Utgitt av:	Grethe og Bjørn	

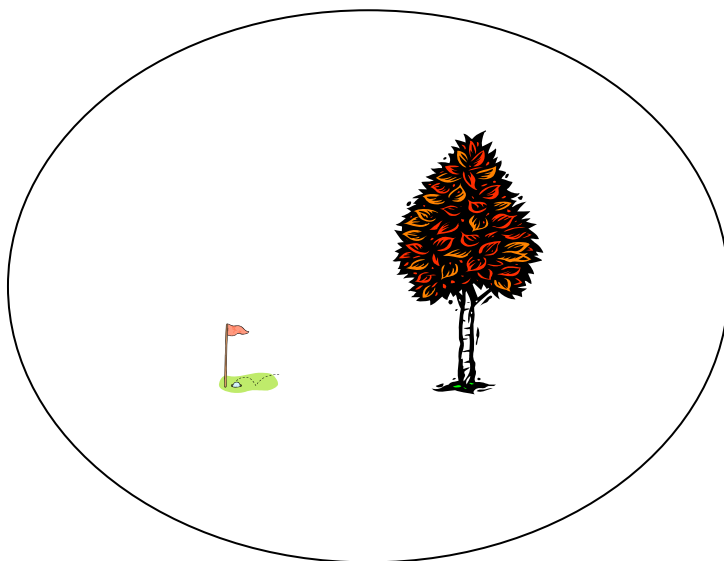
Formål med øvingen:

Bli bedre kjent med klassebegrepet og noen leJOS – klasser. Bli kjent med bruken av trykksensorer og/eller ultrasonisk sensor. Husk å eksperimentere litt slik at dere behersker bruken av disse sensorene godt ved avsluttet øving.

Oppgave 1

Dere skal lage kjøreenheten til en golfballoppsamler. Kjøreenheten skal utstyres med nødvendige sensorer for å løse oppgaven. Et annet firma leverer selve oppsamlerenheten, slik at dere kun trenger å fokusere på kjøreegenskapene til roboten.

Roboten skal kjøre på en golfbane som avgrenses av et gjerde. Dette området inneholder også noen hindringer i form av trær og flagg. Roboten skal kjøre rett fram, og når den støter på en hindring skal den svinge litt før den kjører videre. Velg selv en fornuftig strategi for å løse oppgaven. Bruk trykksensor og/eller ultrasonisksensor for å oppdage hindringer. Dette mønsteret skal gjentas til hele banen er dekket. For testformål holder det at roboten takler åtte hindringer.



Hva skal leveres

Notat som beskriver følgende:

- Fylldig kommentar over teamets opplevelse av denne øvingen
- Hvordan har samarbeidet fungert?
- Har det vært noen problemer underveis?
- annet?

OBS: Roboten, programkode og en oversikt over hvilke klasser / metoder fra leJOS dere har brukt skal demonstreres/ forevises for øvingslærer på labtime.