

## Oppgave 1.6 – Svingete bane

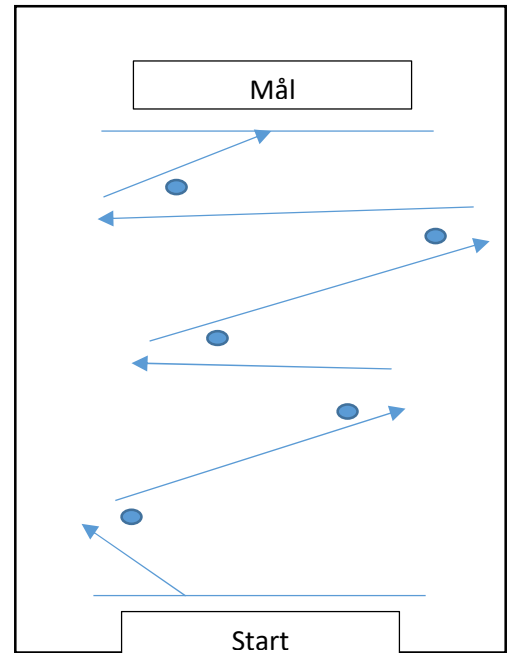
I denne oppgaven skal vi programmere roboten til å kjøre en gitt bane som inneholder ulike svinger. De voksne har bygget en bane på gulvet/bordet enten ved å bruke teip eller elementer som roboten skal kjøre gjennom eller forbi. Det er viktig at roboten ikke berører kantene eller kjører utenfor banen. Banen kan for eksempel se slik ut.

Husk at jo mer du slurver i begynnelsen, og jo vanskeligere er det å komme i mål, og spesielt dersom du må gjøre endringer underveis.

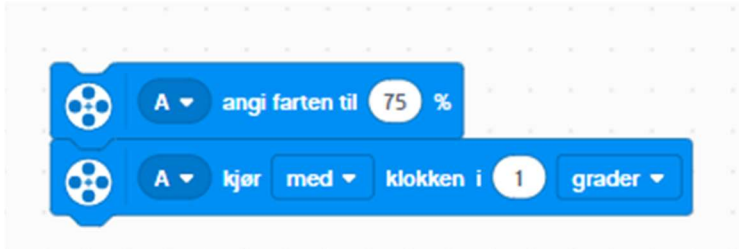
1. Bruk «Kjør» blokkene og velg rotasjoner for å kjøre framover.
2. Prøv deg fram med ulike måter å svinge på alt etter hvor skarp svingen er.

Når dere klarer å kjøre gjennom banen plasseres en løkke litt ut i løypen.

3. Bygg på en ekstra arm, som kan plukke opp løkken som står på banen. Programmer denne til å løfte opp løkken, slik at den trygt kan bli tatt med til mål.



For å programmere den lille motoren, bruker vi de blå «motor» blokkene. Det er viktig å tenke nøye gjennom hvor mye du skal løfte gjennom rotasjoner/grader. Angi farten først (kanskje ikke for høy...) og deretter bruk grader for å kontrollere armen.



Det kan også være en ide, å sette inn pauser, slik at roboten og armen får stoppet skikkelig:

