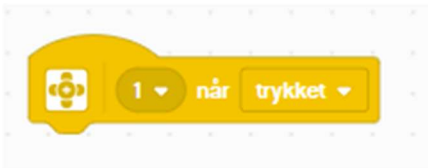


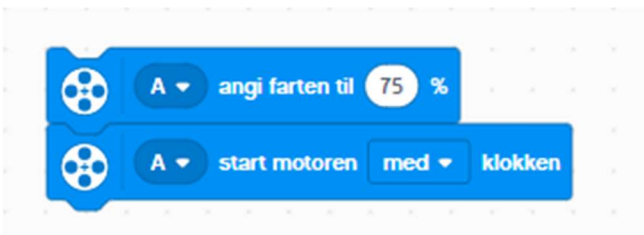
Oppgave 2.4 – Radiostyrt bil

I denne oppgaven skal vi konstruere og programmere roboten slik at den oppfører seg som en radiostyrt bil. Vi skal koble til to trykksensorer, som hver styrer sin egen motor. Dermed kan vi kjøre framover i tillegg til å svinge til begge sider.

1. Koble til trykksensoren til EV3 hjernen ved hjelp av en kabel. Kabelen skal kobles til en av portene merket med 1-4. Denne trykksensoren skal styre den venstre motoren.
2. Koble til den andre trykksensoren til EV3 hjernen ved hjelp av en kabel. Kabelen skal kobles til en ledig port merket med 1-4. Denne trykksensoren skal styre den høyre motoren.
3. For hver gang du trykker en trykksensor, skal en tilsvarende motor kjøres, og for hver gang den slippes skal den stoppe.
4. Sett inn hendelsesblokken som hører til «Trykksensor». Velg tilstand som tilsvarer trykket inn.



Når «Trykksensor» er aktivert skal den kjøre med venstre motor. I det den slippes skal den stoppe. Siden vi bare arbeider med en motor, må vi bruke de blå motorblokkene. Sett hastighet og start motoren med klokken.



5. Når «Trykksensor» blir deaktivert/sluppet, skal motoren stoppe.
6. Test programmet.
7. Lag en tilsvarende for den andre trykksensoren som skal styre høyre motor.
8. Test programmet.

Et ferdig program kan se slik ut:

