

Projekt 2: Chod' ku stene a vráť sa

Zadanie

Jednoduchý rozcvičkový projekt, kde pridete na to, ako čítať hodnotu z otáčkového senzora. Dá sa vyriešiť aj pomocou časovača (timer).

- zostrojte robota, ktorý dokáže ísť vpred
- pripevnite jeden ultrazvukový senzor, ktorý smeruje vpred
- napíšte program, pomocou ktorého sa robot presunie ku stene a potom začúva naspäť, pričom zastane na rovnakom mieste ako vyštartoval
- program musí fungovať nezávisle od toho, ako ďaleko robota od steny umiestnite

Didaktický cieľ

- pochopiť alebo precvičiť činnosť otáčkomera alebo časovača
- pochopiť alebo precvičiť spôsob prepájania blokov dátovými prepojkami
- prípadne precvičiť si stavbu

Odporúčania:

- najjednoduchšie je použiť robota so základňou podľa stavebného návodu v programe a pripojiť modul s ultrazvukovým senzorom
- keďže robot nemusí zatáčať, táto úloha je vhodná aj na precvičenie stavby robota pre začiatočníkov – žiaci nemusia použiť základný model, ale zostrojiť vlastný vozík, ktorý sa vie pohybovať vpred a vzad
- väčšia skupina môže zdieľať jedného robota – jedna podskupina rieši úlohu pomocou časovača, druhá podskupina pomocou otáčkomera

Prílohy:

- Program (navratspat.rbt)

Riešenie

