

# Akadálykerülő robot

## 1. Perifériák

- Állítsátok be az alábbiakat a Port settings menüpont alatt!
- A Run-Test On üzemmódban figyeljétek meg, milyen értéket mutatnak!

### Studuino



Controls the robot

### DC motor



Moves the robot in a linear direction.

### Touch sensor

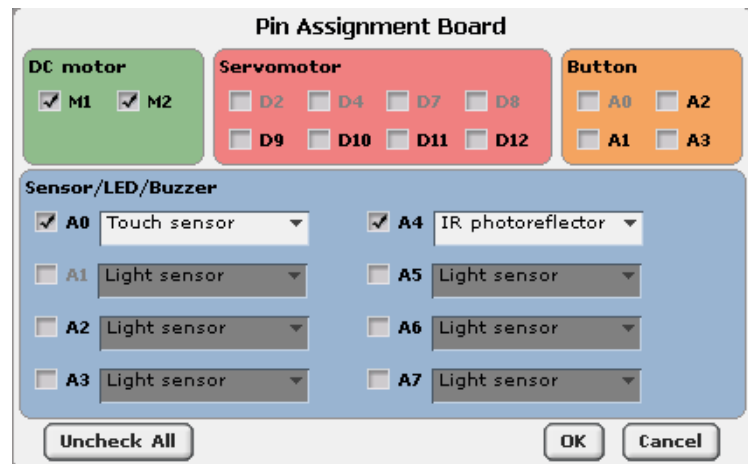


Detects contact with an object

### Reflective infrared sensor



Detects the presence or absence of an object by the reflection or infrared



## 2. PROGRAMELEMEK

Mi a szerepe az itt látható programelemeknek?



## 3. OLDJÁTOK MEG AZ ALÁBBI FELADATOKAT!

- Programozzátok meg a robototokat úgy, hogy a Touch sensor segítségével tudjátok a járművet elindítani! A robotok egészen addig mozogjanak előre, amíg IR Photorelectoruk akadály közelségét nem érzékeli!
- Amikor a robot az akadályhoz közel ér, kerülje ki, majd haladjon tovább egyenesen!
- Fejlesszétek tovább a robototokat! Az akadály megtalálását fény- vagy hangjelzéssel jelezzé!

## 4. MINTAPROGRAM

