



Kötélpálya

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

Pin Assignment Board

DC motor <input type="checkbox"/> M1 <input checked="" type="checkbox"/> M2	Servomotor <input type="checkbox"/> D2 <input type="checkbox"/> D4 <input type="checkbox"/> D7 <input type="checkbox"/> D8 <input type="checkbox"/> D9 <input type="checkbox"/> D10 <input type="checkbox"/> D11 <input type="checkbox"/> D12	Button <input type="checkbox"/> A0 <input type="checkbox"/> A2 <input type="checkbox"/> A1 <input type="checkbox"/> A3
Sensor/LED/Buzzer		
<input checked="" type="checkbox"/> A0 Touch sensor	<input type="checkbox"/> A4 Light sensor	<input type="checkbox"/> A5 Light sensor
<input checked="" type="checkbox"/> A1 Touch sensor	<input type="checkbox"/> A6 Light sensor	<input type="checkbox"/> A7 Light sensor
<input checked="" type="checkbox"/> A2 Touch sensor	<input type="checkbox"/> A3 Light sensor	
<input type="button" value="Uncheck All"/> <input type="button" value="OK"/> <input type="button" value="Cancel"/>		

2. PROGRAMELEMEK

Mi a szerepe az itt látható programelemeknek?



3. OLDJÁTOK MEG AZ ALÁBBI FELADATOKAT!

- Építsetek kötélpályát!
- Programozzátok meg a kötélpályát úgy, hogy a Touch sensorok lenyomására haladni kezdjen! Az egyik hatására előre, a másik hatására hátra!
- Oldjátok meg, hogy meg is tudjon állni!
- Egészítsétek ki a kötélpályát további nyomógombokkal – pl. az egyes Touch sensorokhoz különböző sebesség tartozzon!
- Legyetek kreatívak, egészítsétek ki saját ötleteitekkel a körhinta programját!
- Egy lehetséges programját a következő oldalon láthatjátok.

4. MINTAPROGRAM

Mi a különbség a két program által működtetett kötélpálya között?

