



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		Servomotor	
<input type="checkbox"/> M1	<input checked="" type="checkbox"/> M2	<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 checked="" type="checkbox"/> A1	Touch sensor	<input type="checkbox"/> A5	Light sensor
<input checked="" type="checkbox"/> A2	Touch sensor	<input type="checkbox"/> A6	Light sensor
<input type="checkbox"/> A3	Light sensor	<input type="checkbox"/> A7	Light sensor
<input type="button" value="Uncheck All"/>		<input type="button" value="OK"/> <input type="button" value="Cancel"/>	

2. PROGRAMELEMÉK

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 kötépálya között?

