

# Robotrally Kanyarodások

IKONOS IS

## 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.

### LED



Four colors: red, blue, green and white

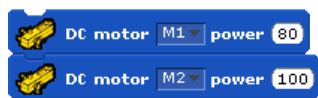
Pin Assignment Board

DC motor	Servomotor	Button
<input checked="" 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"/> A0 <input type="checkbox"/> A2
	<input type="checkbox"/> D9 <input type="checkbox"/> D10 <input type="checkbox"/> D11 <input type="checkbox"/> D12	<input type="checkbox"/> A1 <input type="checkbox"/> A3
Sensor/LED/Buzzer		
<input checked="" type="checkbox"/> A0 LED	<input type="checkbox"/> A4 Light sensor	
<input type="checkbox"/> A1 Light sensor	<input type="checkbox"/> A5 Light sensor	
<input type="checkbox"/> A2 Light sensor	<input type="checkbox"/> A6 Light sensor	
<input type="checkbox"/> A3 Light sensor	<input type="checkbox"/> A7 Light sensor	

Uncheck All OK Cancel

## 2. PROGRAMELEMEK

Mi a szerepe az itt látható programelemeknek?



Blokkosban



Ikonosban



## 3. OLDJÁTOK MEG AZ ALÁBBI FELADATOKAT!

- Kísérletezzetek! Írjatok egyszerű programot a robotra, amely a következő mozgássort eredményezi:
  1. Előre megy 2 másodpercig 60-as sebességgel
  2. Megáll, villog hármát
  3. Jobbra kanyarodik 1,5 másodpercig
  4. Ugyanennyit tolat
  5. Balra forog a tengelye körül 3 másodpercig
  6. Megáll

## 4. MINTAPROGRAM

BLOKKOSBAN



IKONOSBAN



## 5. ROBOTRALLY!

- Ragasszatok az asztalra fekete szigetelőszalagból egy pályát, útvonalat, és azon vezessétek végig minél pontosabban a robotot! A pálya tartalmazzon egyenes szakaszokat, hegyes, tompa és derékszögű kanyarokat, különböző görbületű íves pályarészeket! Milyen módosításokat kell a programotokon végrehajtani ahhoz, hogy a lehető legpontosabban követni tudjátok a pályát?
- Írjatok olyan programot, amely segítségével automatikusan végighalad a robot a pályán! Kéi lesz a legpontosabb?

