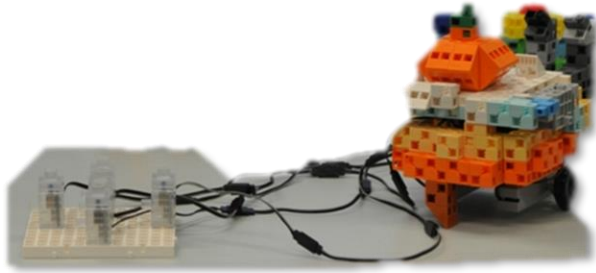


Távirányítós robot



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

Pin Assignment Board

DC motor <input checked="" 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 checked="" type="checkbox"/> A3 Touch sensor		

2. PROGRAMELEMEK

Mi a szerepe az itt látható programelemeknek?



3. OLDJÁTOK MEG AZ ALÁBBI FELADATOKAT!

- Kísérletezzetek! Írjatok egyszerű programot a robotra, amely a következőt eredményezi:
- 2 Touch sensorral előre, hátra megy
- 2 Touch sensorral jobbra, balra íven kanyarodik
- ha mindet fölengeditek, a robot megáll
- Próbáljatok ki különböző kanyarodásokat és különböző sebességeket

4. Mintaprogram

