

## **Att köra i en kvadrat:**

Steg 1:

Vad tror jag kommer hända?:

Jag tror den kör fram och sedan svänger 90° sedan kör den framåt igen och svänger sedan 90° detta gör den sedan två gånger till.

Hade jag rätt?: Absolut

Steg 2:

Vad tror jag kommer hända?:

Jag tror alltså att den kommer kör en en utmärkt kvadrat.

Hade jag rätt?: Nej inte riktigt, den körde inte riktigt helt rätt i svängarna.

Vad gjorde vi för att fixa detta?: Vi ändrade några justeringar i programmet och efter blev det väldigt bra.

Vi hade även en tävling där vi skulle köra 1m×1m i en kvadrat. Vi fick 14 cm i felmarginal.

Programmeringstips:

Om du vill att programmet ska repetera kommandon ska du dra in loop rutan och sedan drar du in de kommandon som du vill ska upprepas i rutan. Tänk på att roboten inte gör exakt vad du skriver in att den ska göra när du t.ex ska köra i fyrkant, vår robot behövde ha 167° istället för 180° ,som är det logiska.

## **Att registrera tryck:**

Steg1:

Vad tror jag kommer hända?:

Roboten kommer köra fram till ett föremål som vi har satt ut framför den sedan när den når detta föremål kommer den stanna.

Hade jag rätt?: Absolut

Steg 2:

Vad tror jag kommer hända?: Roboten kommer kör fram till ett föremål och sedan efter den rört föremålet kommer den backa och snurra två varv.

Hade jag rätt?: Den körde lite mer än två varv, men detta fixade vi till.

Programmeringstips:

Om man t.ex vill att kommandon ska utlösas när något runt om roboten ändras eller om en viss tid går, drar man i timglasets och där bestämmer man vad som ska hända.