

### Oppgave 1.3 – Tur - retur

I denne oppgaven skal vi bruke standard robotoppsett, og kjøre en liten tur – retur. Det må brukes flere objekter i rekkefølge for at det skal fungere, og vi tar det steg for steg.

- 1) Programmer roboten til å kjøre fram til streken.  
Finn ut hvor mange rotasjoner du trenger og hvor mange grader.
- 2) Programmer roboten til å snu 180 grader ved:
  - a. Bruke «Kjør med styring» - rotasjoner, full sving
  - b. Bruke «Kjør med styring» - rotasjoner, halv sving

Er det noen forskjell i hvordan roboten svinger? Trenger den mer plass? Bruker den flere rotasjoner? Hvordan beveger dekkene seg ?

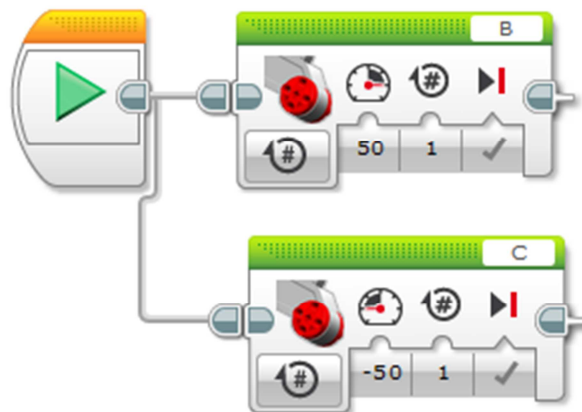
- c. Bruke «Kjør med styring» - grader, full sving
- d. Bruke «Kjør med styring» - grader, halv sving

Er det noen forskjell i hvordan roboten svinger? Trenger den mer plass? Bruker den flere grader? Hvorfor kan jeg ikke sette gradene til 180 grader? Hvordan beveger dekkene seg

- e. Bruke «Stor motor» - rotasjoner
- f. Bruke «Stor motor» - grader

Er det noen forskjell på svingen i forhold til de andre måtene å snu på?

- g. Hva skjer om du endrer farten? Test å endre farten på de forskjellige måtene å snu på.
- h. Bruke «Stor motor» for å snu 180 grader. Sett den ene til å kjøre framover og en den andre til å kjøre bakover. Hva skjer? Skjer dette ved bruk av andre objekter?



- 3) Når roboten har snudd 180 skal den kjøre tilbake til startpunktet.