

We laten de robot rijden

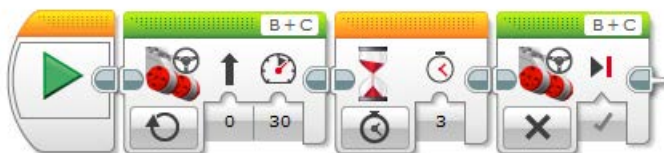
De wielen 1 rotatie laten maken – selecteer groene blok ‘richting veranderen’, selecteer ‘aantal rotaties aan’, motor B+C zijn actief, ga rechtdoor, snelheid 30, 1 rotatie, remmen op einde. Test uit door op de ‘start-groene-driehoek’ te klikken.



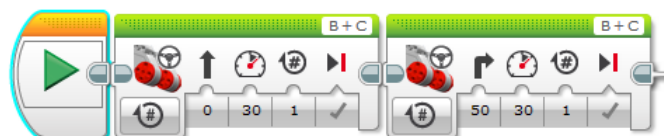
Experimenteer met de richting, snelheid (+ en -), aantal rotaties, remmen of niet remmen. Hoeveel cm rijdt de robot vooruit bij 1 rotatie?

Experimenteer met ‘aantal graden’, ‘aantal seconden’, ‘aan’.

Wat gebeurt er als je de motoren ‘aan’ zet? Inderdaad, er gebeurt niets, want de robot heeft geen verdere opdracht gekregen. Dit kan je oplossen door na de motormodule een wachtblok te plaatsen met daarna een ‘stop’ opdracht.



Laat nu de robot 1 rotatie vooruit rijden, en daarna naar rechts draaien.



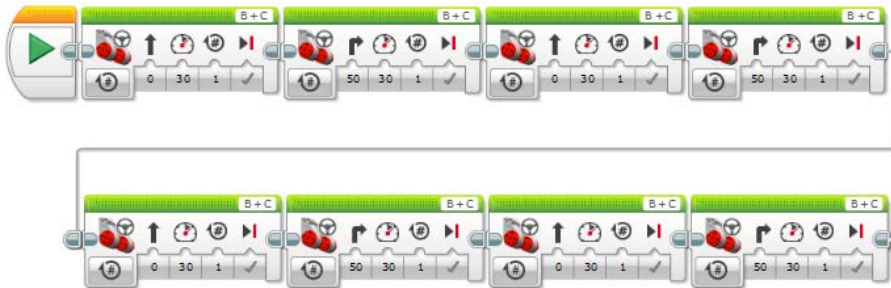
Experimenteer hoeveel de richtingsverandering moet zijn zodat de robot een rechte hoek maakt. Hier past de waarde ‘50’ goed.

Om de robot in een vierkant te laten rijden moet je dit nu 4x na elkaar doen

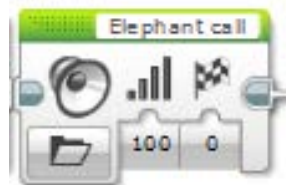


Je kan met de kopie (Ctrl C) en de plak (Ctrl V) toetsen werken.

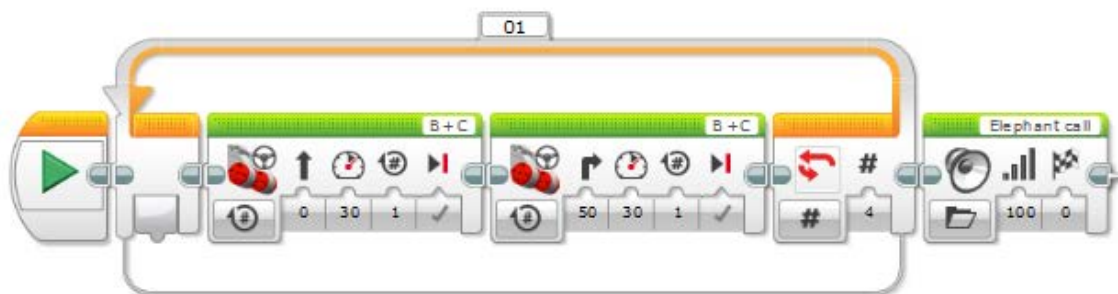
Je kan het scherm inzoomen en verschuiven, of je kan met verbindingdraden werken.



Op het einde zullen we de robot een geluidje laten maken, voeg het geluidsblok toe en selecteer een geluidje.

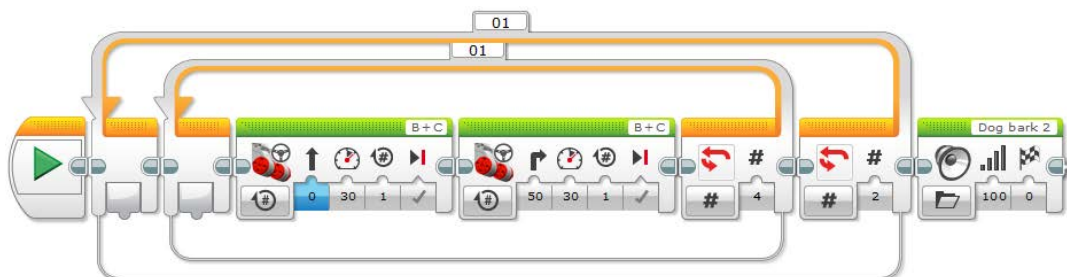


Programmeren van systemen kan natuurlijk anders en eenvoudiger, we zullen een herhalingsblok gebruiken.



Selecteer de teller op 4 en test uit.

En nu willen we de robot 2 of meerdere vierkanten laten rijden.



Een goede programmeur zal dus het programmatje 'vierkant' 2x herhalen.