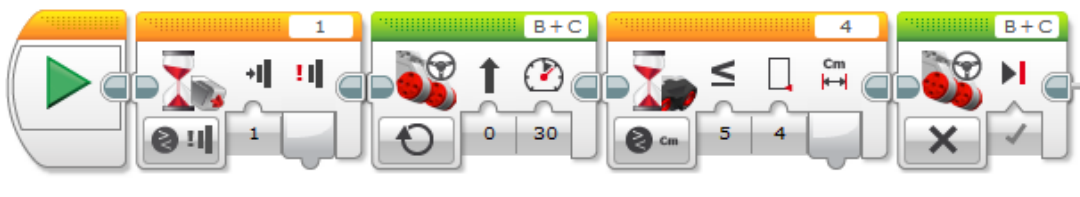


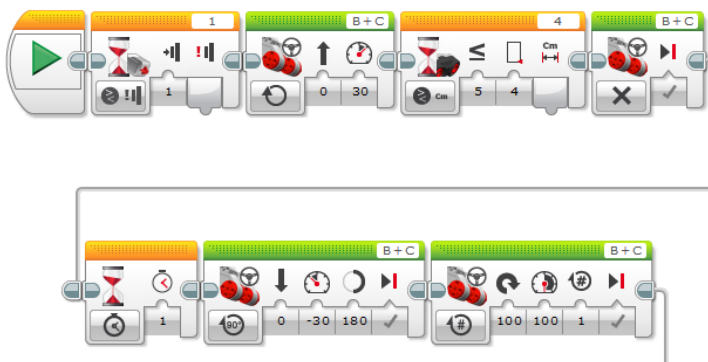
Kijken, voelen en zien

De robot mag pas starten als de drukknop ingedrukt is en moet stoppen als hij op 4 cm van uw hand, voet of blokje gekomen is.



Gebruik het blok wachten met selectie 'tastsensor'. Selecteer knop 'ingedrukt'. Daarna mag de robot rijden.

Gebruik dan het blok wachten met selectie 'ultrasoonsensor'. Selecteer 'vergelijken' en 'afstand cm'. Het is belangrijk om 'kleiner dan of gelijk aan' te gebruiken, want bij gelijk aan kan het zijn dat de robot nog iets verder rijdt, en dat is dan een probleem. Gebruik het blok 'motor uit' om de robot te doen stoppen.



Daarna laten we de robot achteruit rijden en daarna volledig ronddraaien (rond zichzelf).

Het is beter om eerst 1 seconde te wachten, anders wipt de robot achteruit door de vlugge overgang.

Bij het volledig ronddraaien van de robot zie je dat het ene wiel vooruit gaat en het andere wiel achteruit gaat. Dit mag met maximum snelheid gebeuren.

Nu zullen we de robot laten rijden tot aan de rand van de tafel. Hiervoor gebruiken we de kleursensor.

