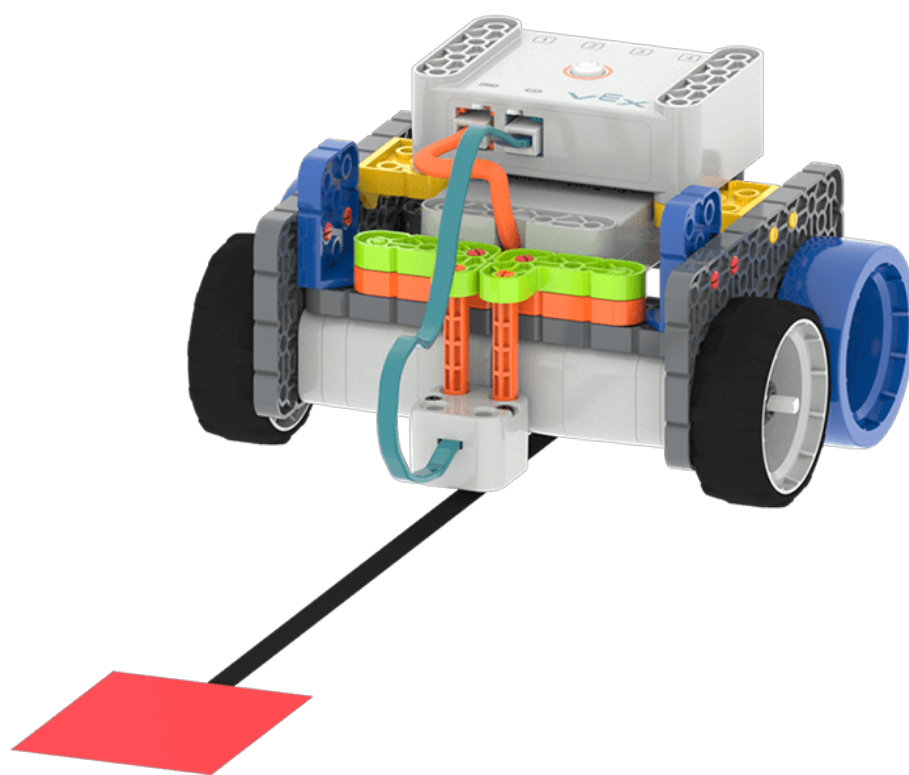
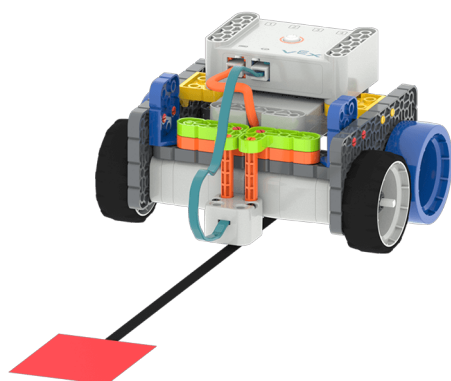


# vEX GO

## Wykryj kolor!



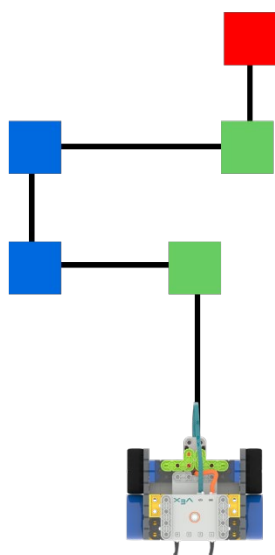
Użyj czujnika oka do kierowania swoim robotem



## Wykryj kolor!

Użyj czujnika oka do kierowania swoim robotem.

Napisz program, który wykorzystuje rozróżnianie kolorów do określenia ścieżki po jakiej powinien poruszać się robot.



### Krok po kroku

1. Zbuduj podstawowego robota, z czujnikiem oka skierowanym ku dołowi (patrz rys. powyżej)
2. Korzystając z taśmy stwórz ścieżkę analogiczną do tej przedstawionej na rysunku
3. Przygotuj papierowe kwadraty o boku 5cm ( zielone, czerwone i niebieskie.) Zrób po 2-3 z każdego koloru. Umieść kwadraty wzdłuż ścieżki, aby robot odczytał kolor i wiedział, w którą stronę ma się udać.
  1. Czerwony = Zatrzymaj się
  2. Niebieski = Skręć w prawo
  3. Zielony = Skręć w lewo
4. Napisz program, który sprawi, aby robot skręcił w prawo, jeśli wykryje kolor niebieski, skręcił w lewo, jeśli wykryje kolor zielony, i zatrzymał się, jeśli wykryje kolor czerwony. Napisz program w taki sposób aby robot przejechał ścieżkę od początku do końca

## Zwiększ trudność

- **Zmień Ścieżkę!** – Stwórz ścieżkę z większą liczbą zakrętów
- **Kręcimy się!** - Zmień program w taki sposób żeby robot po wykryciu czerwonego pola okręcił się o 360°.

## Podpowiedź

### Oświetlenie

- Oświetlenie może zakłócić pracę czujnika rozpoznającego kolory. Upewnij się że uruchamiając program znajdujesz się w dobrze doświetlonym pomieszczeniu.