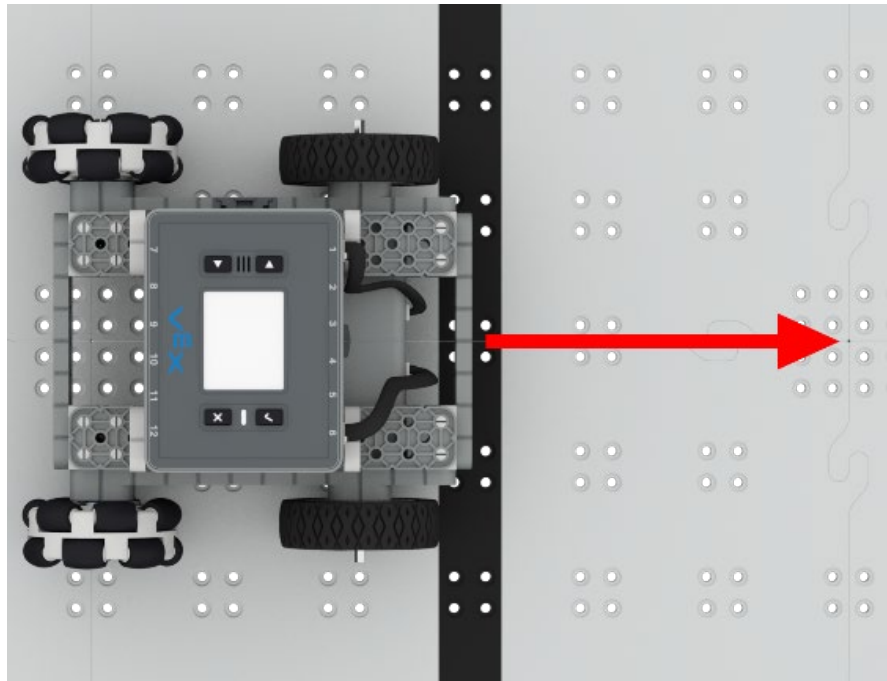
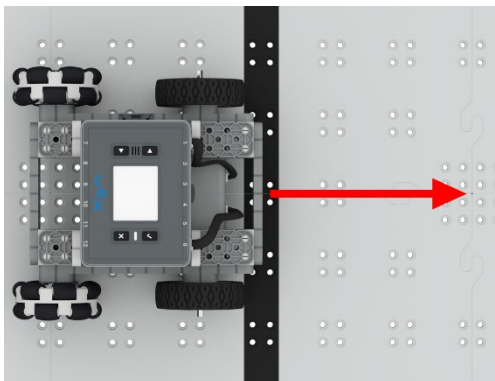




Jedź do przodu I do tyłu



Autonomicznie poruszaj robotem do przodu i do tyłu!



Jedź do przodu i do tyłu

Autonomicznie poruszaj robotem do przodu i do tyłu!

Krok po kroku

1. Zbuduj BaseBota W VEXcode IQ wybierz "plik" → "otwórz przykłady" → "2. Generacja" → "Szablony" → (BaseBot Drivetrain 2-motor).
2. Przeciągnij blok [Jedź do przodu]. Zmień parametr na "12", a w menu rozwijanym wybierz "cale". Dzięki temu BaseBot będzie poruszał się na odległość 12 cali.
3. Pobierz i uruchom projekt
4. Dodaj kolejny blok [Jedź do przodu], ale tym razem zmień ustawienie na "do tyłu". Jak sądzisz, co zrobi robot? W jaki sposób dodanie nowego bloku zmieni ruchy robota? Pobierz i uruchom projekt, aby się o tym przekonać.

Zwiększ trudność

- **Eksperymentuj!** - Zmieniaj parametry, aby robot mógł pokonywać większe odległości.
- **Miksuj** – Zmień kolejność bloków. W jaki sposób wpływa to na ruchy robota?

Podpowieź

- Blok [Ustaw prędkość napędu] może zostać użyty do zwiększenia lub zmniejszenia prędkości. Domyślna prędkość wynosi 50%.