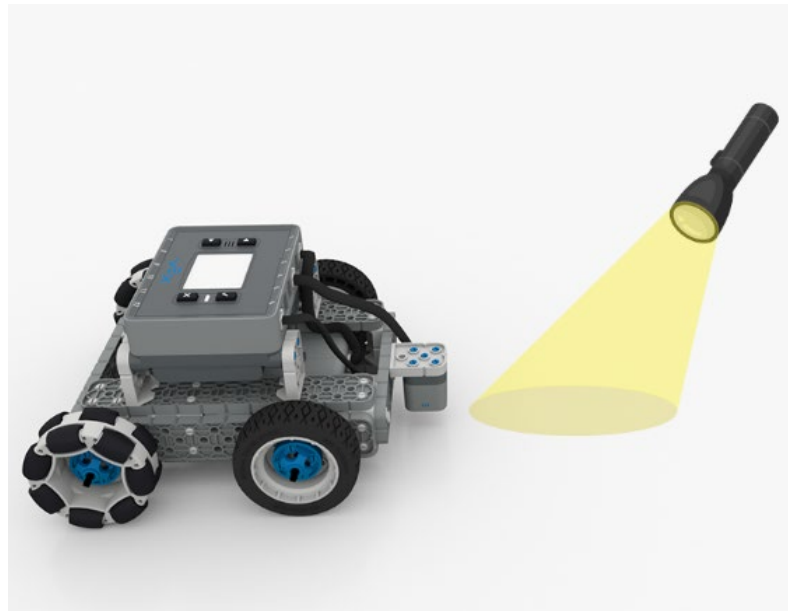
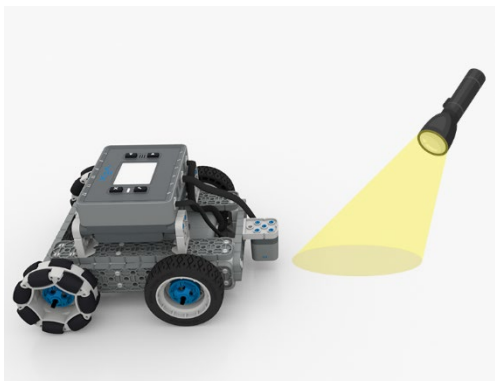




Podążaj za światłem!



Poruszaj swoim robotem wykorzystując latarkę

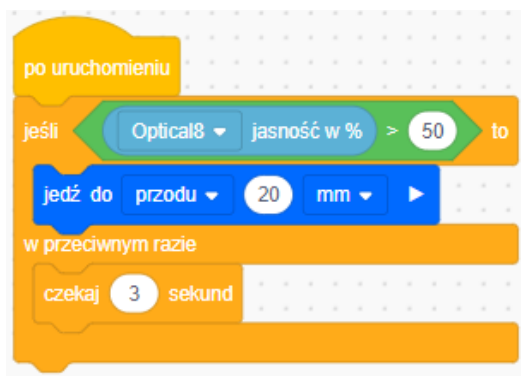


Podążaj za światłem!

Poruszaj swoim robotem wykorzystując latarkę

Krok po kroku

1. Z czarnego papieru ułóż prostą ścieżkę.
2. Zbuduj BaseBota W VEXcode IQ wybierz “plik” → “otwórz przykłady” → “2. Generacja” → “Szablony” → (BaseBot Drivetrain 2-motor), następnie skonfiguruj czujnik optyczny.



3. Stwórz projekt, w którym czujnik optyczny wykryje światło latarki, co spowoduje, że robot będzie poruszał się do przodu po ścieżce z papieru.
4. Poświeć światłem na ścieżkę przed czujnikiem optycznym. Przesuwaj światło przed czujnik optyczny, gdy Basebot porusza się do przodu, aby utrzymać go w ruchu.

Zwiększ trudność

- **Oświetlenie** - Wypróbuj różne źródła światła i kolory ścieżek, aby sprawdzić, jak wpływają one na ruchy BaseBota.
- **Zmiana ścieżki**- Spróbuj sprawić, by BaseBot obracał się na ścieżce.

Podpowiedź

- Upewnij się, że latarka świeci bezpośrednio w obszar, w którym czujnik optyczny będzie w stanie wykryć światło.