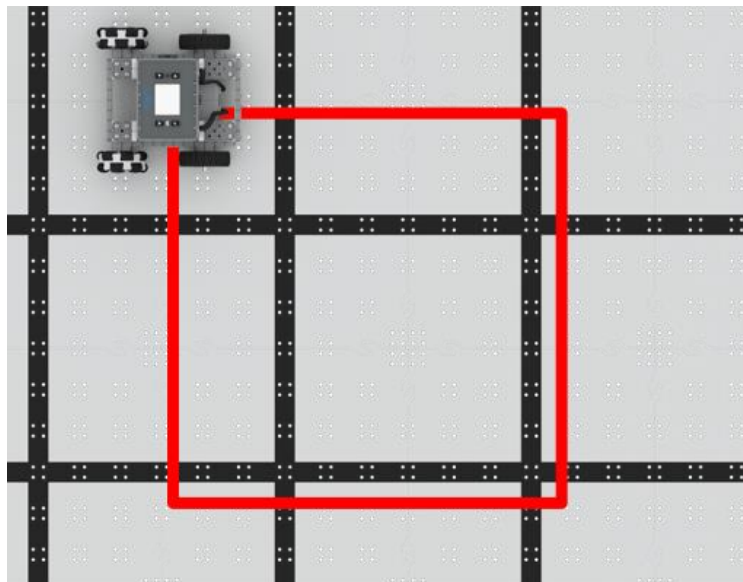
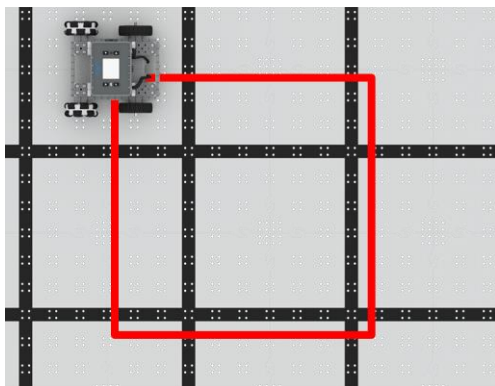




Kadryl



Zaprogramuj robota by tańczył kadryl!

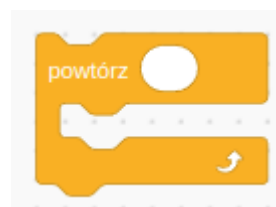
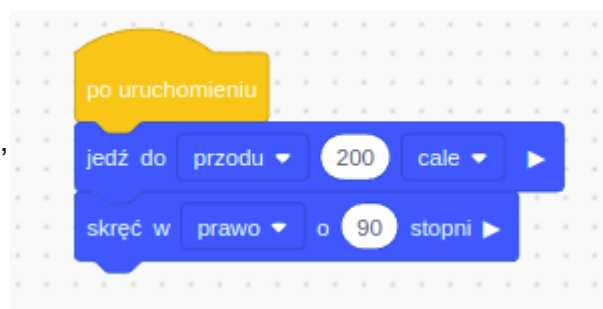


Kadryl

Zaprogramuj robota by tańczył kadryl!

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], wybierz kierunek “przodu”, i wpisz odpowiednią wartość odległości (przykład po prawej).
3. Przeciągnij blok [Skręć w] pod blok [Jedź do], wybierz “prawo”, i wpisz 90 stopni. Te dwa bloki tworzą jeden z kątów i boków kwadratu.
4. By skończyć kwadrat, należy powtórzyć dwa powyższe bloki. Przeciągnij blok [Powtórz], i wstaw do niego dwa poprzednie bloki. Ile razy muszą być one powtórzone by stworzyć pełny kwadrat?
5. Pobierz projekt do robota i uruchom go.



Zwiększ trudność

- **Powiększ** – Zmień parametry bloku [Jedź do] by zwiększyć rozmiar kwadratu.
- **Prostokąt** – Skoro udało się nauczyć robota tańczyć po kwadracie, spróbuj nauczyć go tańczyć po prostokącie.

Podpowiedź

- By lepiej zrozumieć jak działają pętle, spróbuj zaprogramować taniec bez bloku [Powtórz]. Zwróć uwagę, w jakiej kolejności, i jakie czynności się powtarzają.