



Stój i jedź



Zaprogramuj BaseBota by przemieszczał się
w różne miejsca!



Stój i jedź

Zaprogramuj BaseBota by przemieszczał się w różne miejsca!

Krok po kroku

1. Zbuduj BaseBota. W VEXcode IQ wybierz “plik” → “otwórz przykłady” → “2. Generacja” → “Szablony” → (BaseBot Drivetrain 2-motor).
2. Zaznacz trzy różne lokalizacje na polu IQ – najlepiej zmywalnym markerem albo taśmą – i podpisz je literami od A, B oraz C.
3. Zmierz odległości między lokalizacjami, i zaplanuj trasę robota.. Robot powinien zacząć w lokalizacji A, i następnie zatrzymać się w lokalizacji B, na samym końcu robot powinien pojechać do lokalizacji C.
4. Użyj bloku [Jedź do]. Zmień parametr na dystans między lokacją początkową a docelową. Pobierz i uruchom projekt.
5. Dodaj bloki [Jedź do] i [Skręć w] tak, by dotrzeć do pozostałych lokalizacji. Pobierz i uruchom projekt.

Zwiększ trudność

- Dodaj więcej lokalizacji w których BaseBot musi się zatrzymać.
- Jaka jest najkrótsza droga między każdą z lokalizacji? Zmierz wszystkie dystanse i przebywaj tylko najkrótsze przemieszczając się między lokalizacjami.

Podpowieź

- Dodaj blok [Czekaj] gdy dojedziesz do każdej z lokalizacji. W ten sposób BaseBot poczeka zadaną liczbę sekund zanim pojedzie dalej.