

UTFORDRING

VANSKEGRAD → ENKEL

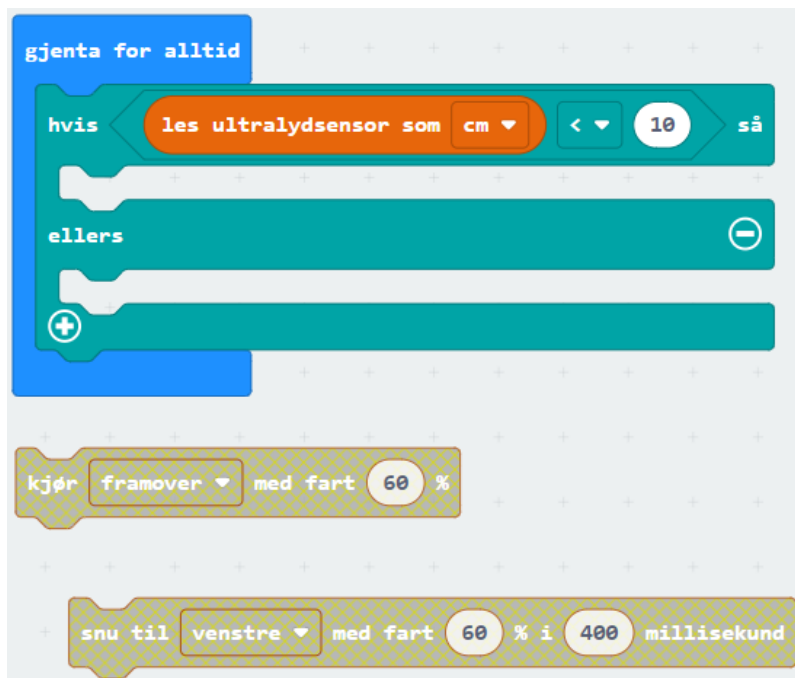
ROBOTGRESSKLIPPER – ultralydsensor

TID ca. 10-20 min

SmartByen har noen robotgressklippere som skal kjøre rundt i parkene og klippe gresset. Hjelp til med å lage et program sånn at de ikke kolliderer med ting og tang.

Du trenger: BitBot med ultralydsensor.

Startkoden bruker **VILKÅR**, som ligger under **LOGIKK**.



Her starter programmet med å sjekke om **ultralydsensoren (sonaren)** måler en avstand på **under 10 cm**.

Hva synes dere bør skje **hvis** avstanden er under 10 cm?
Og hva skal skje **ellers**, dersom avstanden er over 10 cm?

De to boksene som ligger løst under gjenta for alltid-blokka er forslag til blokker fra **BitBot-menyen** dere kan bruke, men her er det mange måter å løse oppgavene på, så prøv dere fram

og se hva dere synes fungerer best. Prøv å forandre litt på avstanden eller legg inn pauser i programmet hvis ting skurrer.