

Kravspesifikasjon for fjernstyrt robot

Betaversjon av programmet for fjernkontrollen fungerer bare delvis og må fullføres/forbedres slik at

- fjernkontrollen kommuniserer trådløst med roboten (sender og mottaker settes til samme gruppe i programmet)
- roboten kan kjøre både framover og bakover
- roboten kan svinge til venstre og høyre
- roboten kan stoppe

Tips

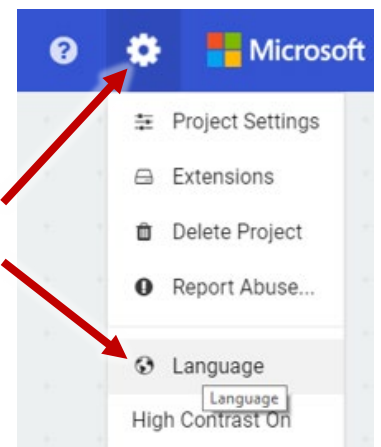
Åpne betaversjonen og snakk dere gjennom koden:
https://makecode.microbit.org/_R6KXm8cgM1rE

Overfør programmet til micro:bit-en og test.

Få roboten til å kjøre på alle måter oppgitt i kravspesifikasjonen.

Test ulike verdier for farten.

Velg «norsk»



Eksempel på en ytterligere forbedring:

- Få raskere sving med at ett hjul går framover og ett bakover samtidig

Kommandoer dere kan sende til bit:bot

radio send verdi "HF" = fart

Fart er et tall fra 0 til 100.

HF: Høyrehjul framover

HB: Høyrehjul bakover

radio send verdi "VB" = fart

VF: Venstrehjul framover

VB: Venstrehjul bakover



Sett radiokanal til samme nummer som vises på displayet til deres bit:bot

X: Stopp

ved start

radio sett gruppe 0

radio send verdi "X" = 0