

## Kravspesifikasjon for fjernstyrt robot

Betaversjon av programmet for fjernkontrollen fungerer berre delvis og må fullførast/forbetrast slik at

- fjernkontrollen kommuniserer trådløst med roboten (sendar og mottakar blir setne til same gruppe i programmet)
- roboten kan køyre framover og bakover
- roboten kan svinge til venstre og høgre
- roboten kan stoppe

## Tips

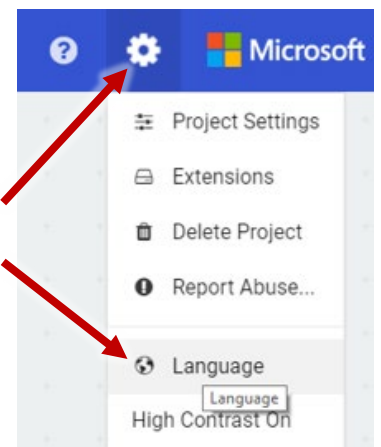
Opne betaversjonen, og snakk dykk gjennom koden:  
[https://makecode.microbit.org/\\_R6KXm8cgM1rE](https://makecode.microbit.org/_R6KXm8cgM1rE)

Overfør programmet til micro:bit-en og test.

Få roboten til å køyre på alle måtar oppgitt i kravspesifikasjonen.

Test ulike verdiar for farten.

Vel «norsk»



Eksempel på ein ytterlegare forbetring:

- Få raskare sving med at eitt hjul går framover og eitt bakover samstundes

Kommandoar de kan sende til bit:bot

radio send verdi "HF" = fart

Fart er eit tal frå 0 til 100.

HF: Høgrehjul framover

HB: Høgrehjul bakover

radio send verdi "VB" = fart

VF: Venstrehjul framover

VB: Venstrehjul bakover



Set radiokanal til same nummer som visast på skjermen til bit:bot-en.

X: Stopp

ved start

radio sett gruppe 0

radio send verdi "X" = 0