
1. STRAATJE KEREN

Rij op de rechterbaan tot iets
voor het eind en rij over de
andere baan terug.





2. INPARKEREN

Rij langs het vak en
parkeer de robot netjes in
het vak zonder over de
zwarte lijnen te gaan.



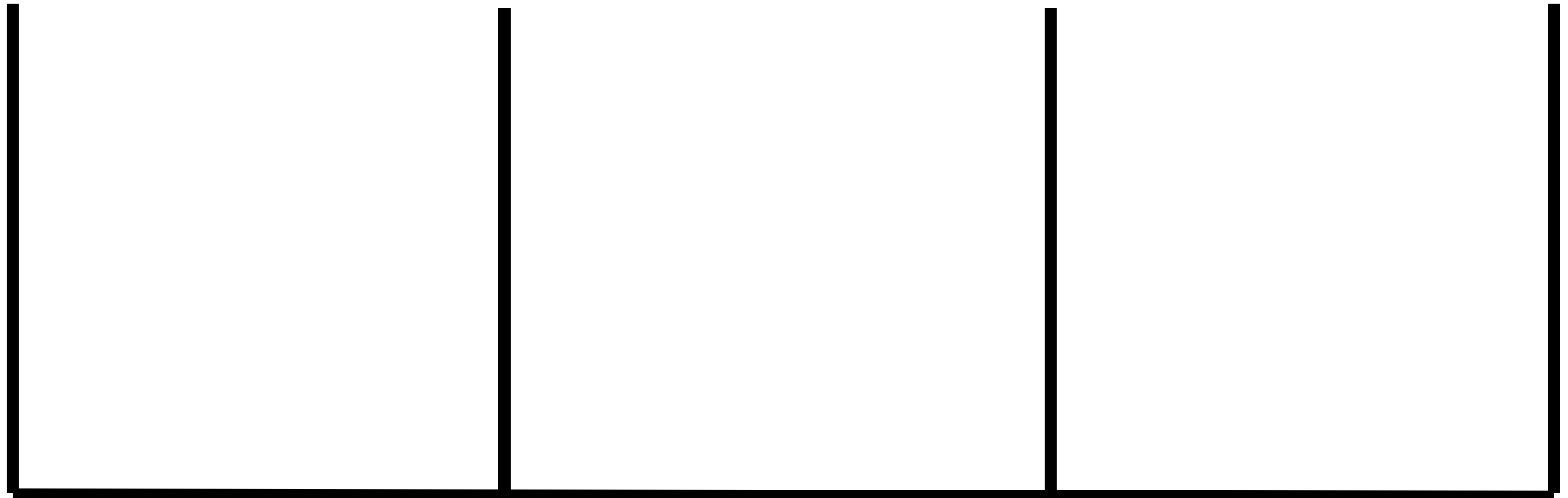
3. DOELPUNT

Rij naar de bal, stop en schiet met de arm de bal in het doel. Let er goed op dat je de bal elke keer op dezelfde plek start.

Leg hiervoor een pingpongbal op een blokje LEGO op de groene plek.

4. BEZORGEN

Leg een voorwerp voor de robot. Breng het voorwerp naar 1 van de 3 vakken. Maak hiervoor 3 programma's en stuur die naar de robot onder nummer 1, 2 en 3 zodat je kunt kiezen in welk vak er bezorgd gaat worden.





5. Kruispunt

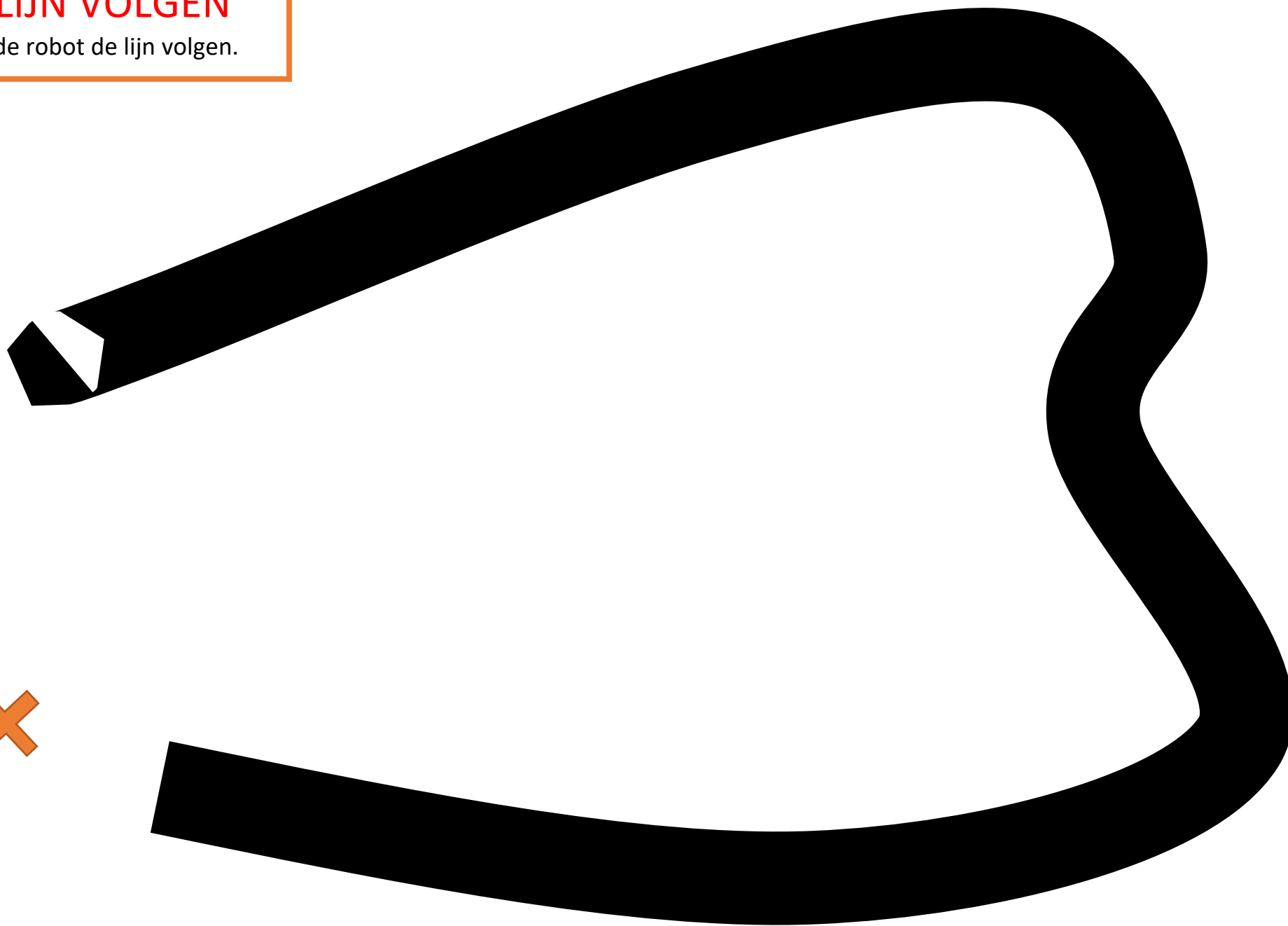
Rij tot de dikke lijn bij de kruizing, wacht 2 seconden. Maak een geluid en neem dan de afslag naar rechts.

7. IN HET VELD

Laat de robot rondrijden en telkens bij een lijn omdraaien en weer een andere kant op gaan. Gebruik hiervoor 'herhaal'

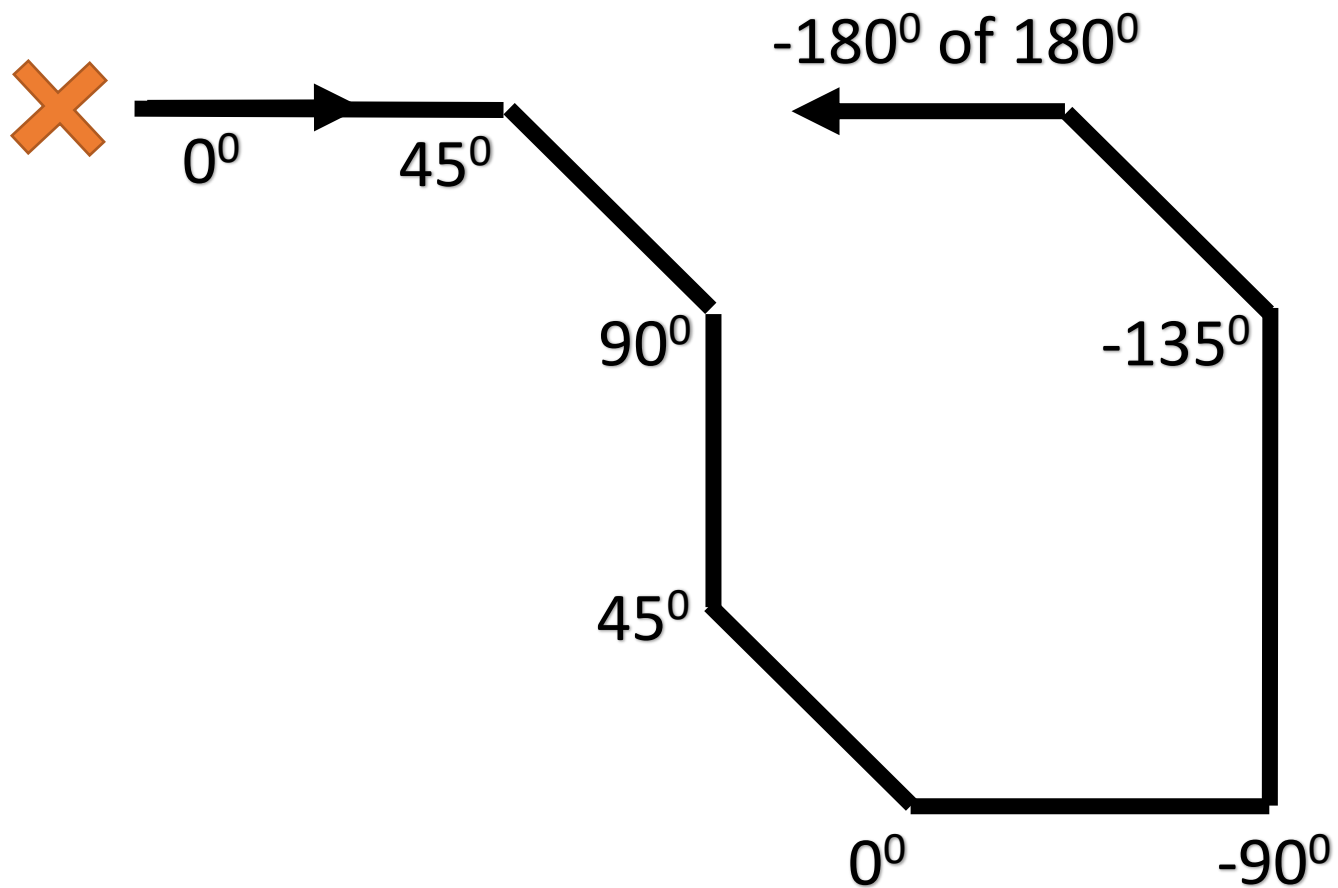
6. LIJN VOLGEN

Laat de robot de lijn volgen.



8. RICHTINGEN

Zet de robot in een bepaalde richting met het kompas (yaw hoek sensor)





9. Muurtjes vinden

Zet een muurtje op 1 van de strepen. Laat de robot tot 2cm voor de muur rijden, maak een bocht naar links en stop voor het volgende muurtje. Wissel elke keer waar de muurtjes staan.

