

# Opdrachten voor de Mindstorm workshop

**Hoe laat ik mijn robot rijden?**

Zie uitleg in andere document.

**Laat de robot nu voor 5 seconden vooruit rijden.**

**Laat de robot nu voor 6 seconden achteruit rijden.**

**Probeer de robot een meter vooruit te laten rijden.**

Let op dat de ondergrond waarop de robot rijdt uitmaakt voor hoe lang hij over een meter doet.

Let op 2. De meetlinten kunnen scherp zijn dus pas op je vingers.

Schrijf op hoe lang en met welk vermogen de robot moet rijden voor een meter. Dit heb je later nodig.

**Laat de robot een stukje rijden en maak een bocht naar links.**

**Laat de robot een stukje rijden en maak een bocht naar rechts.**

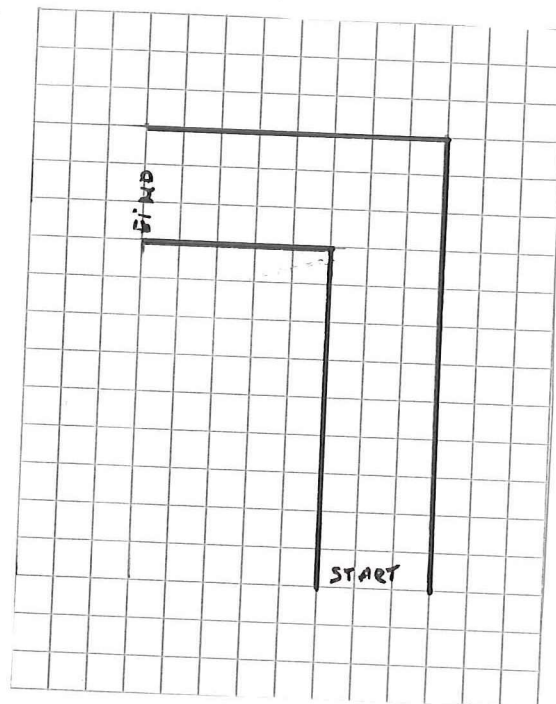
**Laat de robot een rondje draaien op 1 plek.**

Probeer de robot route 1 te laten rijden.

1 meter vooruit

Bocht naar links

0,5 meter vooruit



Probeer de robot route 2 te laten rijden.

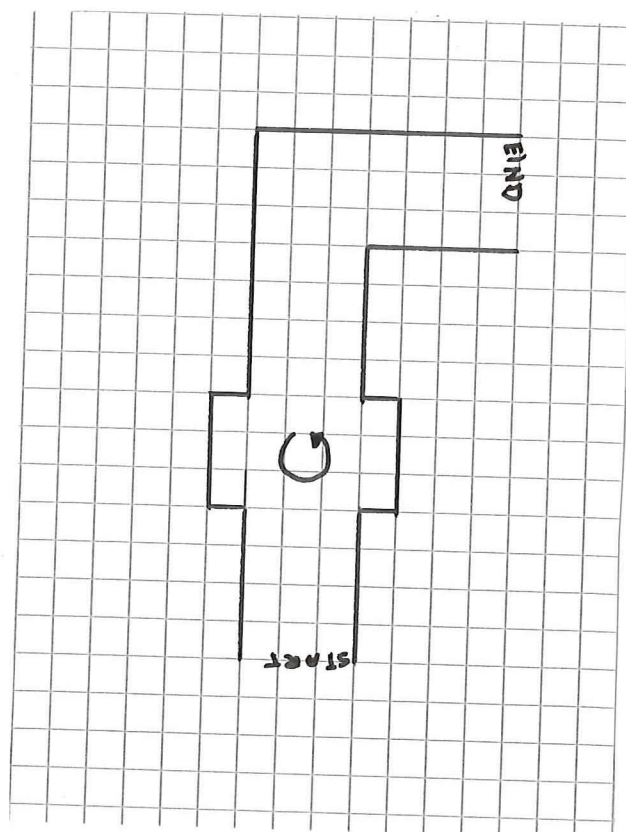
0,5 meter achteruit

Rondje op de plaats.

0,5 meter vooruit

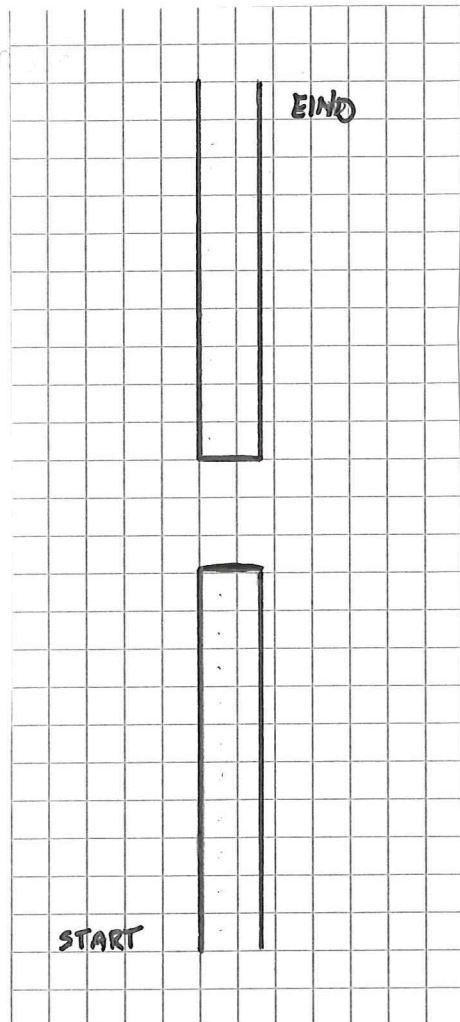
Bocht naar rechts

0,5 meter vooruit



Probeer de robot route 3 te laten rijden.

Zie kaartje.



**Hoe werkt de klik sensor.**

Zie uitleg in andere document.

De volgende opdrachten kun je het beste in 1 programma bewaren.

**Laat de robot vooruit rijden en als de linker klik sensor klikt moet de robot een stukje achteruit en naar rechts voor hij verder rijdt.**

**Laat de robot vooruit rijden en als de rechter klik sensor klikt moet de robot een stukje achteruit en naar links voor hij verder rijdt.**

**Laat de robot vooruit rijden en als beide klik sensors klikken moet de robot een stukje achteruit en 90 graden draaien voor hij verder rijdt.**