



### Ülesanne 3. Nutikas pimesikk

**Õpitavad teemad:** Andurite kasutamine, anduritelt saadud reaalsajalise info kuvamine programmeerimisaknas, tingimuslause, liikumisplakk ja **Unlimited**, programmi koodi kommenteerimine.

**Ülesandeks vajalik:** Baasrobot, must teip

**Probleem:** Kui silmad on kinni seotud, siis kuidas vältida vastu seinu või laualt maha sõitmist?

**Nõuded:**

- Käivitage robot plaksu peale.
- Esimesel juhul peab robot kaugusanduri abiga peatuma takistusest (seinast) 40 cm kaugusel.
- Teisel juhul ei tohi robot laualt maha sõita. Püüdke lahendada olukord valgusanduri abiga. NB! Ärge laske robotit üksi laua äärde toimetama, ka robotid saavad kukkudes haiget!
- Kui õpetajal on musta isoleerteipi, siis proovige robot peatada siis, kui see on maas näinud musta teipi.
- Muutke programmi nii, et kui robot on musta teipi näinud, siis pöörab ennast 180 kraadi ja liigub teises suunas kuni musta teibini.
- Kommenteerige oma programmi kood! Lisage kommentaare just niipalju, et ka kaasõpilane saaks aru, mis üks või teine programmijupp teeb.

**Vihjeks:**

- NB! Püüdke aru saada mootoriploki **Duration** parameetri **Unlimited** valikust.
- Andurite järel ootamise leiab **Wait** ploki alt.

**Programmi algoritm:**

Kirjelda programmi käiku alates roboti liikumisest kuni seisma jäämiseni. Tee sama laualt maha sõitmist vältiva roboti kohta ja musta teibini sõitva roboti kohta.

Takistuse ees peatav robot:

.....  
.....

Laualt mahasõitmist vältiv robot:

.....  
.....

Musta teibi ees peatuv robot:

.....