

Alpha Rex

(pojmenovaný Rexík Pepa)

Úkol: Úkolem bylo vytvořit chodícího robota s libovolným počtem nohou, které měly simulovat pohyb. Dále měl robot při zapnutí pozdravit, zastavit se před překážkou a otočit se, při podání ruky zamávat a pozdravit a mělo mu na displeji bít srdíčko.

Návod: Připravíme si tři větve.

Do první větve vložíme:

- 1.) Display: File: Heart
- 2.) Sound: Control: play

Do druhé větve vložíme:

- 1.) Smyčka: Control: Forever

Do smyčky vložíme:

- 1.) Smyčka: Control: sensor: Ultrasonic sensor; Until: distance < 10

Do této smyčky vložíme:

- 1.) Move: Port: A; Direction: 1 (nahoru); Duration: unlimited
- 2.) Move: Port C; jinak vše stejné
- 3.) Move: Port A; jinak vše stejné
- 4.) Move: Port C; jinak vše stejné

Do první smyčky vložíme:

- 1.) Move: Port C; jinak vše stejné
- 2.) Move: Port A; Direction: 2 (dolů); Duration: unlimited
- 3.) Move: Port A; Direction 1 (nahoru); Duration: unlimited
- 4.) Move: Port A; Direction: 2 (dolů); Duration: unlimited
- 5.) Move: Port A; Direction 1 (nahoru); Duration: unlimited
- 6.) Move: Port C; Direction 1 (nahoru); Duration: unlimited

Do třetí větve vložíme:

- 1.) Smyčka: Control: Forever

Do smyčky vložíme:

- 1.) Wait: Control: sensor; Sensor: Touch sensor
- 2.) Move: Port B; Direction 1 (nahoru); Duration: unlimited
- 3.) Move: Port B; Direction 1 (nahoru); Duration: unlimited
- 4.) Sound: Control: play
- 5.) Wait: Control: time
- 6.) Move: Port B; Direction 3 (stop)
- 7.) Sound: Control: stop

Závěr: K sestavení robota jsme použily návod, který nám poslal Pepa (tímto mu děkujeme!), takže jsme to postavily celkem snadno a rychle. S programováním jsme si už musely poradit sami, ale i to se nám po pár nezdařených pokusech povedlo.

