

Ο λαβύρινθος

Η πίστα μας είναι διαμορφωμένη όπως φαίνεται και στην διπλανή εικόνα. Το ρομπότ μας θα πρέπει να ξεκινάει πίσω από την μπλε γραμμή και να τερματίζει στην κόκκινη γραμμή χωρίς να ρίξει κάποιο από τα εμπόδια. Για αυτό θα πρέπει να χρησιμοποιήσετε τον αισθητήρα απόστασης και τον αισθητήρα χρώματος. Το πρόγραμμα θα πρέπει να λειτουργεί ως εξής:

1. Μόλις πατήσουμε το κουμπί εκτέλεσης το ρομπότ θα προχωράει να πάρει θέση πάνω στην μπλε γραμμή.
2. Θα κάνει φωναχτά μια αντίστροφη μέτρηση 3 δευτερολέπτων (three, two, one, start) και μετά θα ξεκινάει μόνο του.
3. Θα προχωράει στον λαβύρινθο μέχρι να φτάσει στην κόκκινη γραμμή χωρίς να ρίξει κάποιο εμπόδιο. Για να το πετύχετε αυτό υπάρχουν αρκετοί τρόποι. Ένας από αυτούς μπορεί να γίνει ως εξής:

1. Προχώρα μπροστά μέχρι να δεις κοντά σου τον τοίχο.
 2. Στρίψε δεξιά κάποιες μοίρες ή στρίψε δεξιά μέχρι να δεις ελεύθερο πεδίο.
 3. Προχώρα μπροστά μέχρι να δεις κοντά σου τον τοίχο.
 4. Στρίψε αριστερά κάποιες μοίρες ή μέχρι να δεις ελεύθερο πεδίο.
 5. Προχώρα μπροστά μέχρι να δεις την κόκκινη γραμμή.
4. Μόλις φτάσει στην κόκκινη γραμμή θα σταματάει και θα λέει την λέξη stop.

